TRACKFISH 6500

CHARTPLOTTER and FISHFINDER

Installation and Operation Manual

Italiano

NAVMAN

www.navman.com

Indice

1 Introduzione 7

1-1 Panoramica 8
1-2 Pulizia e manutenzione 8
1-3 Schede plug-in 8
1-4 Rimozione e sostituzione dell'unità di display 9

2 Funzionamento di base 10

2-1 Uso dei tasti 10
2-2 Accensione espegnimento / autoaccensione 11
2-3 Retroilluminazione e modalità notte 12
2-4 Uomo in mare (MOB) 12
2-5 Allarmi 13
2-6 Modo simulazione 13
2-7 I display principali 14

3 Navigazione: Mappa 18

3-1 Introduzione alla navigazione18
3-2 Visualizzazione di mappa 21
3-3 Calcolatore distanza e orientamento 23
3-4 Rotta progettata 23
3-5 Tracciati e tracciamento 24

4 Navigazione: visualizzazione strada 24

5 Navigazione: waypoint 25

5-1 Visualizzazione waypoint 25
5-2 Gestione waypoint 26

6 Navigazione: rotte 27

6-1 Visualizzazione rotte 27
6-2 Gestione rotte 28

7 Satelliti 30

7-1 Visualizzazione satelliti 31

8 Ricerca sonar del pesce: Introduzione 31
8-1 Uso del TRACKFISH 31
8-2 Interpretazione del display 32
8-3 Ricerca del pesce a frequenza singola e doppia 34
8-4 Rilevazione pesce e visualizzazione 37
8-5 Scala 38
8-6 Guadagno e soglia 39

9 Ricerca del pesce con il sonar: Visualizzazione 40
9-1 Visualizzazione cronologia sonar - nessuno sdoppiamento 40
9-2 Visualizzazione Zoom sonar 41
9-3 Visualizzazione fondale sonar 41
9-4 Visualizzazione sonar 50/200 42
9-5 Visualizzazione sonar A-scope 42

10 Visualizzazione indicatori 44

11 Visualizzazione dati 45

12 Funzioni carburante e display 46
12-1 Quando si aggiunge o si rimuove carburante 46
12-2 Visualizzazione carburante 47
12-3 Curve di consumo carburante 48

13 Visualizzazione maree 50

14 Visualizzazione schede utente 51

15 Visualizzazione tracce DSC/Buddy 52
15-1 I display principali 53
15-2 Uso dei display 54

16 Visualizzazione Informazioni 55

17 Impostazione del TRACKFISH 55
17-1 Impostazione > Sistema 57
17-2 Impostazione > Mappa 58
17-3 Configurazione > Simulazione 61
17-4 Impostazione > GPS 62
17-5 Impostazione > Carburante 62

17-6 Impostazione > Tracciato....64
17-7 Impostazione > Registri....65
17-8 Impostazione > Allarmi....65
17-9 Impostazione > Unità....66
17-10 Impostazione > Comunicazione....67
17-11 Impostazione > Taratura....68
17-12 Impostazione > Tempo....69
17-13 Impostazione > Preferiti....69
17-14 Impostazione > Simulazione....70

18 Installazione....71

18-1 Installazione: Cosa viene fornito in dotazione con TRACKFISH....71
18-2 Installazione: Opzioni e accessori....71
18-3 Installazione: L'unità di display....73
18-4 Impostazione: Alimentazione/Dati....74
18-5 Installazione: Antenna GPS....75
18-6 Installazione: Trasduttore sonar....75
18-7 Installazione: Sensori NAVMAN per la benzina....76
18-8 Installazione: Sensori diesel NAVMAN....76
18-9 Installazione: Radio DSC VHF....76
18-10 Installazione: SmartCraft....77
18-11 Installazione: Altri strumenti NavBus....77
18-12 Installazione: Altri strumenti NMEA....78
18-13 Installazione: Impostazione e test....78

Appendice A - Specifiche tecniche....79

Appendice B - Risoluzione dei problemi....81

Appendice C - Glossario e dati di navigazione....85

Importante

È responsabilità esclusiva del proprietario installare e usare la strumentazione in modo da evitare incidenti, danni a persone o danni alle cose. L'utilizzatore di questo prodotto è l'unico responsabile dell'osservanza delle norme di sicurezza nella navigazione.

Global Positioning System: Il sistema di posizionamento globale (GPS) viene gestito del governo degli Stati Uniti il quale è l'unico responsabile per il suo funzionamento, precisione e manutenzione. Il sistema GPS è soggetto a modifiche che potrebbero influenzare la precisione e le prestazioni di tutte le apparecchiature GPS in qualsiasi parte del mondo, incluso il dispositivo TRACKFISH. Sebbene il NAVMAN TRACKFISH sia uno strumento per la navigazione preciso, potrebbe essere male utilizzato o male interpretato, cosa da cui potrebbe derivarne un uso poco sicuro. Per ridurre il rischio di un cattivo utilizzo o di una cattiva interpretazione del TRACKFISH, l'utilizzatore deve leggere e comprendere tutti i punti del presente Manuale di Installazione e Uso. Suggeriamo inoltre che l'utente faccia pratica di tutte le funzioni dello strumento utilizzando il simulatore integrato prima di utilizzare il TRACKFISH in navigazione.

Cartografia elettronica: la cartografia elettronica utilizzata dal TRACKFISH è un aiuto alla navigazione ed è intesa come integrazione e non come sostituzione delle mappe governative ufficiali. Solo le carte governative ufficiali, completate dagli avvisi ai marinai, contengono le informazioni necessarie per una navigazione prudente e sicura. Integrare sempre le informazioni fornite dal TRACKFISH con altre sorgenti di rilevamento, quali le osservazioni, lo scandaglio del fondo marino, il radar e gli orientamenti manuali con la bussola. Nel caso le informazioni non corrispondano, ogni discrepanza dovrà essere risolta prima di procedere oltre

Ricerca sonar del pesce: L'accuratezza della visualizzazione della profondità con il sonar può essere limitata da svariati fattori, incluso il tipo e l'ubicazione dei trasduttori e le condizioni dell'acqua. E'responsabilità dell'utilizzatore assicurarsi che i trasduttori del TRACKFISH siano installati e funzionino correttamente.

Elaboratore del carburante: Il consumo di carburante può variare significativamente in quanto dipende dal carico dell'imbarcazione e dalle condizioni del mare. L'elaboratore del carburante non dovrebbe essere la sola sorgente di informazioni in merito al carburante disponibile a bordo; l'informazione elettronica deve essere integrata da quella visiva o da altre verifiche della quantità di carburante. Questo è necessario a causa di possibili errori commessi dall'operatore, come la dimenticanza di azzerare la quantità di carburante utilizzato all'atto del rifornimento, il far funzionare il motore mentre l'elaboratore di consumo è spento o altre azioni dell'operatore che possono rendere inesatta l'apparecchiatura. Assicurarsi sempre che la quantità di carburante a bordo sia adeguata all'escursione programmata, compresa una riserva per far fronte a circostante non previste.

NAVMAN NZ LIMITED NON ACCETTA ALCUNA RESPONSABILITA' DERIVANTE DALL'USO DI QUESTO PRODOTTO CHE POSSA CAUSARE INCIDENTI, DANNI O CHE POSSA VIOLARE LA LEGGE.

Lingua di riferimento: la presente dichiarazione, i manuali d'istruzione, le guide utente e altre informazioni relative a questo prodotto (Documentazione) possono essere tradotti in, o essere stati tradotti da un altra lingua (Traduzione). Nel caso di discrepanze tra qualsiasi traduzione della documentazione, la versione in lingua inglese verrà ritenuta la versione ufficiale della documentazione.

Questo manuale descrive il TRACKFISH al momento della stampa. Navman NZ Limited si riserva il diritto di effettuare modifiche alle specifiche senza preavviso.

Diritti di riproduzione © 2005 Navman NZ Limited, Nuova Zelanda, tutti i diritti sono riservati. Navman è un marchio registrato di Navman NZ Limited.

Il TRACKFISH viene fornito con le unità predefinite di piedi, °F (Fahrenheit), galloni USA e nodi. Per modificare le unità, vedere la sezione 17-9.

1 Introduzione

Riferimento veloce alle caratteristiche incorporate e opzionali:

Caratteristica	Tipo	Vedere	Richiede
Generale	Come usare i tasti e i display	2	
	Risoluzione dei problemi	Appendice B	
	Modo simulazione	2-6	
	Glossario dei nomi speciali	Appendice C	
	Specifiche tecniche	Appendice A	
MOB	Tasto Uomo in mare	2-4	
Navigazione	Panoramica di come navigare	3-1	fix GPS
	Individuare la posizione dell'imbarcazione sulla mappa	3-2	
	Navigare verso qualsiasi punto o verso un waypoint	3-1	
	Navigare su un percorso	3-1	
	Rotta programmata: valutazione dell'avanzamento	3-4	
	Tracciati: registrazioni di dove l'imbarcazione è stata	3-5	
	Stato del ricevitore GPS	7	
	Salvare e caricare dati con una scheda utente	14	Scheda utente
Dati mappa	Caratteristiche della mappa (mappa mondiale integrata)	3-2	
	Dettagli di mappa	3-2-4 & 5	Mappa C-MAP™
	Maree in un porto	13	Mappa C-MAP™
Allarmi	Allarmi integrati	2-5	
	Allarmi motore SmartCraft	1-1	SmartCraft
Dati imbarcazione	Dati nella parte superiore dei display principali	2-7-3	
	Bussola nella parte superiore dei display principali	2-7-4	
	Display dati dedicati	11	
Carburante	Calcolatore carburante, motore a benzina	12	Sensori carburante
	Calcolatore carburante, motore diesel TRACKFISH	12	Sensori diesel
	Calcolatore carburante, motori SmartCraft	12	SmartCraft
	Cosa fare quando si aggiunge o rimuove carburante	12-1	
Scandaglio	Panoramica dello scandaglio di profondità	8	Scandaglio
	Profondità, caratteristiche del fondale, caratteristiche dell'acqua	8	Scandaglio
	Trovapesce	8	Scandaglio
Altre imbarcazioni	Traccia compagno(track your buddy), chiamata ad altre imbarcazioni		15 DSC VHF
	Chiamate di soccorso	15	DSC VHF

1-1 Panoramica

Il NAVMAN TRACKFISH 6500 è un plotter cartografico marino e scandaglio da pesca altamente integrato, resistente e compatto. E' semplice da usare dispone di un display a colori facile da leggere. Possono essere eseguite funzioni complesse con poche pressioni di tasto alleggerendo di molto la navigazione.

Le funzioni disponibili, i display e menu impostazione dipendono dai sensori opzionali e strumenti installati:

- Le funzioni sonar richiedono l'installazione di un trasduttore sonar opzionale.
- Le funzioni carburante richiedono l'installazione di uno o più sensori benzina o diesel.
- Le funzioni motore SmartCraft richiedono l'installazione di un sistema SmartCraft. Per informazioni sull'uso di SmartCraft, vedere il *manuale di installazione e uso del Gateway SmartCraft.*
- Le funzioni DSC/Buddy track richiedono l'installazione di una radio Navman DSC VHF con funzione Buddy track.
- L'unità TRACKFISH è in grado di inviare dati ad altri strumenti, quali un pilota automatico e ricevere dati da altri strumenti.

Per informazioni relative alle opzioni di installazione, vedere la sezione 18-2.

Questo manuale descrive l'installazione e l'uso del dispositivo TRACKFISH. I termini speciali sono definiti all'Appendice C. Per ottenere il meglio dall' apparechiatura, leggere il manuale attentamente prima di procedere con l'installazione e uso. Per ulteriori informazioni riguardo questo strumento e altri prodotti Navman, si invita a visitare il nostro sito web, www.navman.com.

1-2 Pulizia e manutenzione

Lo schermo dello strumento TRACKFISH è rivestito da un strato antiriflesso. Per evitare danni, pulire lo schermo solo con un panno umido e liquido detergente delicato quando questo è sporco o coperto da sale marino. Evitare l'uso di detergenti abrasivi, benzina o altri solventi. Se una scheda plug-in si sporca o si bagna, pulirla con un panno umido o detergente delicato.

Coprire o rimuovere un trasduttore montato sull'arcaccia quando si rivernicia lo scafo. Se si vernicia sopra un trasduttore passante lo scafo con vernice antiurto, usare solo uno strato di vernice. Rimuovere il precedente strato di vernice antiurto scartandolo leggermente.

Per ottimizzare il rendimento, evitare di calpestare cavi o costipare in spazi ristretti alla rinfusa cavi e connettori. Tenere il trasduttore libero da erba, vernice e detriti. Non usare un'idropulitrice a pressione sopra le palette di un sensore di velocità perché ciò può danneggiare i cuscinetti.

Quando il TRACKFISH è spento coprire il display con la protezione parapolvere.

1-3 Schede plug-in

Il TRACKFISH può usare due tipi di schede plug-in:

- **Schede mappa C-MAP™** hanno memorizzati i dettagli di mappa richiesti per la navigazione in una data regione. Quando la scheda mappa viene inserita,. i dettagli supplementari vengono subito visualizzati sulla schermata di mappa del TRACKFISH.

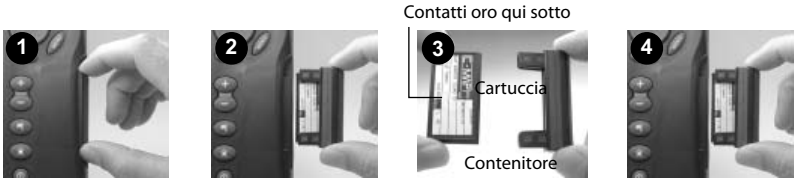
  Il TRACKFISH può usare schede NT, NT+ e NT-MAX. Le schede NT-MAX contengono molte più informazioni rispetto alle schede precedenti, incluso foto di punti d'interesse.
- **Schede utente C-MAP™** vengono usate per memorizzare dati di navigazione. Ciascuna scheda utente espande la memoria del TRACKFISH e permette di trasferire facilmente dati a un altro TRACKFISH (vedere la sezione 14).

  Nota: Le schede più vecchie a 5 volt non sono supportate

Cambiare la scheda plug-in

⚠ Avvertenza: esercitare la massima attenzione nel maneggiare le schede plug-in. Conservarle sempre nelle loro custodie quando non sono inserite nell'unità TRACKFISH.

⚠ Avvertenza: tenere sempre il contenitore in posizione nell'unità TRACKFISH per prevenire l'infiltrazione di umidità nell'alloggiamento della scheda.



Spegnere l'unità TRACKFISH (vedere la sezione 2-2).

Estrarre il contenitore dall'unità TRACKFISH e levare la scheda dal contenitore.

Mettere la scheda nella sua custodia.

Inserire la nuova scheda nel contenitore. Assicurarsi che i contatti dorati siano sul bordo esterno e sotto (vedere sopra).

Conservare la custodia della scheda.

Inserire la scheda completamente nel TRACKFISH

1-4 Rimozione e rimontaggio dell'unità di display

Se l'unità di display è montata su staffa allora la sua rimozione e sostituzione per motivi di sicurezza o protezione è molto semplice.

Rimozione dell'unità di display

1 Spegnere l'unità di display (vedere la sezione 2-2) e coprirla con la protezione parapolvere.

2 Allentare la manopola sulla staffa di supporto e sollevare l'unità allontanandola dalla staffa.

3 Staccare i connettori dall'unità di display girando in senso antiorario i collari di bloccaggio finché sia possibile estrarli.

4 Riporre i coperchi di protezione polvere ad essi attaccati sopra le estremità esposte dei connettori.

5 Tenere l'unità di display in un posto asciutto e pulito, come ad esempio nella borsa di trasporto opzionale Navman.

Rimontaggio dell'unità di display

1 Rimuovere le coperture antipolvere dai connettori. Inserire i connettori sul retro dell'unità di display:

- Facendo corrispondere il colore del connettore con il colore della presa.
- Inserire ciascun connettore e girare, stringendo con le dita, la ghiera di bloccaggio in senso orario.

Se per errore un cavo viene inserito nella presa sbagliata non vi saranno danni.

2 Tenere l'unità di display in posizione sulla staffa di supporto.

3 Regolare l'inclinazione del display per una visione ottimale, poi stringere manualmente la manopola sulla staffa di supporto. Rimuovere la protezione antipolvere.

2 Funzionamento di base

Panoramica dei tasti

Nella modalità mappa, centra la mappa sulla posizione della barca. Ritorno a un menu precedente o display.

Mostra un menu delle schermate principali. Per andare ad una schermata, selezionare la schermata stessa dal menù (vedere sezione 2-7).

Tasti cursore per spostare il cursore o la selezione per evidenziare.

Indica un menu delle opzioni per il display corrente. Premere MENU nuovamente per visualizzare il menu impostazioni (vedere la sezione 17).

Avvia un azione o accetta una modifica.

Visualizzazione mappa: Zoom avanti o indietro per visualizzare zone o dettagli diversi sulla mappa.

Visualizzazione sonar: Cambia la scala di profondità visualizzata.

Sposta la visualizzazione alla schermata successiva nella lista dei preferiti (vedere la sezione 2-7-2).

Uomo in mare (MOB, vedere la sezione 2-4).

Turn TRACKFISH on and off (see section 2-2); adjust the backlighting (see section 2-3).

2-1Uso dei tasti

In questo manuale:

Premere significa spingere il tasto per meno di un secondo.

Tenere significa tenere il tasto premuto.

Il cicalino interno emette un bip quando viene premuto un tasto (per abilitare o disabilitare l'emissione del bip, vedere la sezione 17-1).

Utilizzo dei menù

Usare TRACKFISH selezionando elementi dai menu. Gli elementi possono essere menu secondari, comandi o dati.

Selezionare un menu secondario

A ▶ Quando un elemento di menù indica l' esistenza di un submenù, per esempio Mappa ▶. Premere ▲ o ▼ per spostare l'evidenziazione al menu secondario, poi premere ENT.

Avviare un comando

Premere ▲ o ▼ per spostare l'evidenziazione al comando, per esempio Vai al cursore, poi premere ENT.

Modificare i dati

Prima premere ▲ o ▼ per spostare l'evidenziazione alla modifica dati, poi:

a Per modificare una casella di spunta

☑ significa Attivo o Sì

☐ significa Inattivo o No.

Premere ENT o ▶ per modificare la casella di spunta.

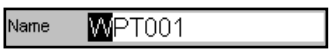
b Per selezionare un'opzione

1 Premere ENT per visualizzare il menu delle opzioni.

2 Premere ▲ o ▼ per spostare l'evidenziazione sull'opzione desiderata, poi premere ENT.

c Per modificare un nome o un numero:

1 Premere ENT per visualizzare il nome o il numero:



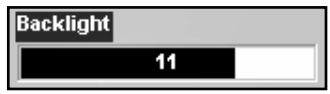
2 Premere ◀ o ▶ per selezionare una lettera o un numero da modificare Premere ▲ o ▼ modificare la lettera o il numero.

Ripetere questa procedura per modificare le altre lettere o numeri.

3 Premere ENT per accettare il nuovo valore, oppure. Premere ESC per annullare le modifiche.

d Per modificare il valore di una barra di scorrimento

Premere ◀ per diminuire il valore o ▶ per aumentare il valore.



2-2 Accendere e spegnere / accensione automatica

Accensione manuale

Se l'unità TRACKFISH non è stata cablata per l'accensione automatica, premere ⏻ per attivare l'unità. Se necessario, regolare il display per rendere agevole la lettura (vedere la sezione 2-3).

Nota: se l'unità TRACKFISH non è stata cablata per l'autoaccensione allora l'unità TRACKFISH non registra le ore motore e probabilmente non è in grado di registrare il consumo del carburante (vedere la sezione 18-4).

Spegnimento manuale

Se l'unità TRACKFISH non è stata cablata per l'accensione automatica o l'interruttore di accensione è spento, tenere premuto ⏻ fino allo spegnimento del display.

Autoaccensione

TRACKFISH è stato cablato per l'accensione automatica (vedere la sezione 18-4) allora:

- L'unità TRACKFISH si accende automaticamente quando si inserisce il contatto d' accensione dell'imbarcazione.
- Non è possibile spegnere l'unità TRACKFISH quando l'interruttore di accensione è acceso.
- Se l'accensione automatica è attiva (vedere la sezione 17-1), ☑ l'unità TRACKFISH si spegne automaticamente quando si spegne l'accensione dell' imbarcazione.
- Se l'accensione automatica è disattivata (vedere la sezione 17-1), ☐ l'unità TRACKFISH rimane accesa anche quando si spegne l'accensione dell' imbarcazione. E' comunque possibile spegnere l'unità TRACKFISH manualmente.

2-3 Retroilluminazione e modo notte

Premere brevemente per andare alla schermata della retroilluminazione.

Luminosità

Il display e i tasti sono retroilluminati. Per modificare il livello di retroilluminazione, evidenziare ▶▶ e selezionare **Retroilluminazione**, poi premere per attenuare o per rendere lo schermo più luminoso.

Quando si è, premere ESC.

Suggerimento: Premere due volte per ottenere la schermata più luminosa, con il massimo di retroilluminazione e la modalità Notte disattivata.

Modo notte

Il modo notte imposta la tavolozza per tutti i display.

- ☐ Tavolozza normale, per la luce diurna
- ☑ Una tavolozza ottimizzata per la notte.

Per modificare la modalità, evidenziare modalità Notte, poi premere o ENT. Per modificare solo la tavolozza della cartografia, vedere la sezione 17-2.

2-4 - Uomo in mare (MOB).

La funzione MOB salva la posizione della barca e torna al punto memorizzato.

⚠ Avvertenza: MOB non funziona se l'unità TRACKFISH non ha un fix GPS.

1 Premere .

L'unità TRACKFISH registra la posizione dell'imbarcazione come waypoint denominato MOB.

2 L'unità TRACKFISH modifica il display della mappa, mettendo il punto MOB al centro della mappa.

La mappa effettua una zoomata avanti per una navigazione accurata. Se la mappa non è in grado di visualizzare la scala ridotta, l'unità TRACKFISH passa alla modalità plotter (un display bianco con griglia e nessun dettaglio di mappa, vedere la sezione 17-2).

3 L'unità TRACKFISH imposta il waypoint MOB come destinazione della navigazione.

Se l'uscita NMEA (pilota automatico) è spenta (vedere la sezione 17-10) usare l'unità TRACKFISH per navigare manualmente fino al waypoint MOB di destinazione (vedere le sezioni 3-1-1 e 3-1-2).

Se l'uscita NMEA (pilota automatico) è accesa, l'unità TRACKFISH chiede se il pilota automatico è attivo.

Selezionare:

No: Usare l'unità TRACKFISH per navigare manualmente al waypoint MOB di destinazione (vedere le sezioni 3-1-1 e 3-1-2).

Sì: L'unità TRACKFISH chiede se la barca deve dirigersi verso il waypoint MOB.

Selezionare:

Sì: per avviare immediatamente la navigazione verso il waypoint MOB.

⚠ Avvertenza: questo può risultare in una virata brusca e pericolosa.

No: disattivare il pilota automatico; poi usare l'unità TRACKFISH per navigare manualmente al waypoint MOB di destinazione (vedere le sezioni 3-1-1 e 3-1-2).

Per cancellare il MOB o impostare un MOB diverso

1 Premere nuovamente per visualizzare un menu.

2 Selezionare un' opzione dal menu.

Suggerimento: il waypoint MOB rimane sulla mappa fino a quando il MOB non viene cancellato. Per cancellare il waypoint MOB, vedere la sezione 5-2-5.

2-5Allarmi

Quando l'unità TRACKFISH rileva una condizione di allarme, visualizza sul display un messaggio di avvertenza, il cicalino interno emette un allarme acustico, eventuali segnalatori acustici esterni o luci entrano in funzione.

Premere ESC per cancellare l'allarme. L'allarme suona di nuovo quando la condizione di allarme si verifica nuovamente.

Il TRACKFISH dispone di allarmi settabili dall'utente (vedere sezione 17-8).

2-6 Modo simulazione

Nella modalità simulazione, l'unità TRACKFISH ignora i dati provenienti dall'antenna GPS e gli altri trasduttori e sensori e genera questi dati per proprio conto. Per il resto l'unità TRACKFISH funziona normalmente.

Ci sono due modi di simulazione:

- Normale: permette all'utente di familiarizzarsi con l'unità TRACKFISH fuori dall'acqua.
- Demo:Simula un'imbarcazione che si sposta su una rotta visualizzando automaticamente le varie funzioni di TRACKFISH.

Per avviare e interrompere la modalità simulazione e per ulteriori informazioni, vedere la sezione 17-14. Quando è attiva la modalità simulazione, Simulazione o Demo lampeggia nella parte inferiore dello schermo.

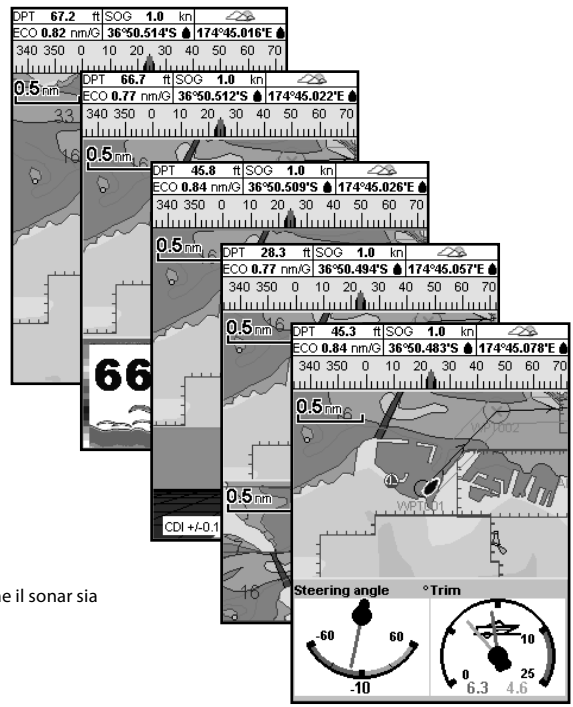
⚠ Avvertenza: non tenere mai il modo simulazione attivo quando TRACKFISH sta navigando sull'acqua.

2-8 I display principali

Per andare a un display, premere DISP, premere ◄ o ► per selezionare il tipo di display da visualizzare, premere ▲ o ▼ per selezionare il display dall'elenco, poi premere ENT.

I display disponibili dipendono dai sensori opzionali e strumenti installati (vedere la sezione 1-1).

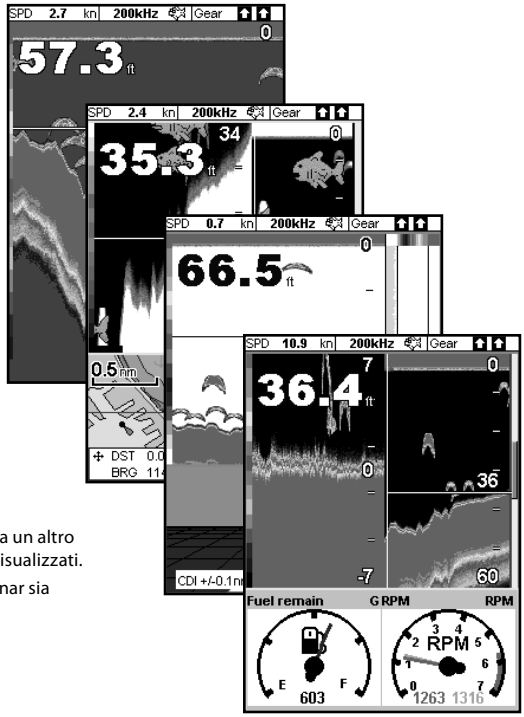
Menu mappa e display



Nota

I display sonar richiedono che il sonar sia installato.

Menu Sonar e display



Nota

Nota: Premere ESC per tornare da un altro display all'ultima mappa o sonar visualizzati.

I display sonar richiedono che il sonar sia installato.

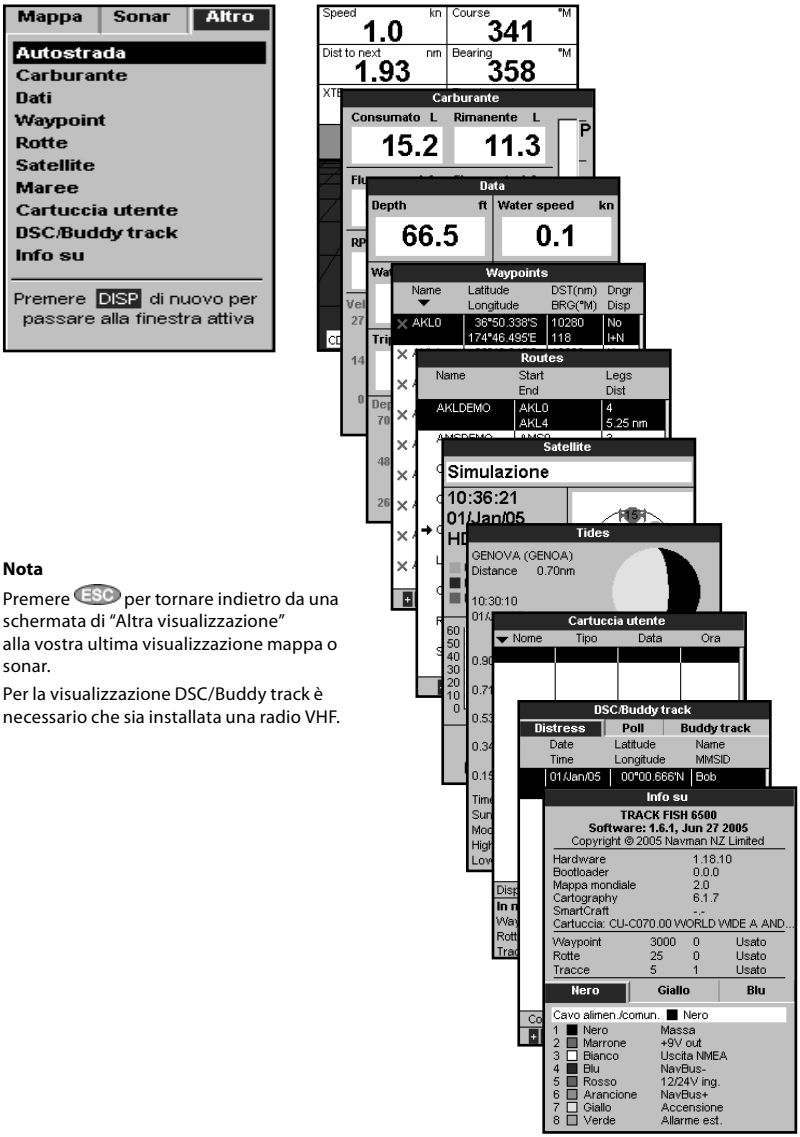
Menu SmartCraft e display

Le funzioni display SmartCraft richiedono l'installazione di un sistema SmartCraft. Per informazioni sull'uso di SmartCraft, vedere il *manuale di installazione e uso del Gateway SmartCraft.*

Nota

Premere ESC per tornare da un display SmartCraft all'ultima mappa visualizzata o display sonar.

Altri menu e display



Nota

Premere ESC per tornare indietro da una schermata di "Altra visualizzazione" alla vostra ultima visualizzazione mappa o sonar.

Per la visualizzazione DSC/Buddy track è necessario che sia installata una radio VHF.

2-7-1 Display doppi

L'unità TRACKFISH può mostrare due display contemporaneamente, ad esempio Mappa + Indicatori Uno dei display, denominato display attivo, ha un bordo giallo ed è controllato dall'utente. (Le strade d' acqua non possono essere il display attivo). Per modificare il display attivo, premere DISP due volte. Per esempio:

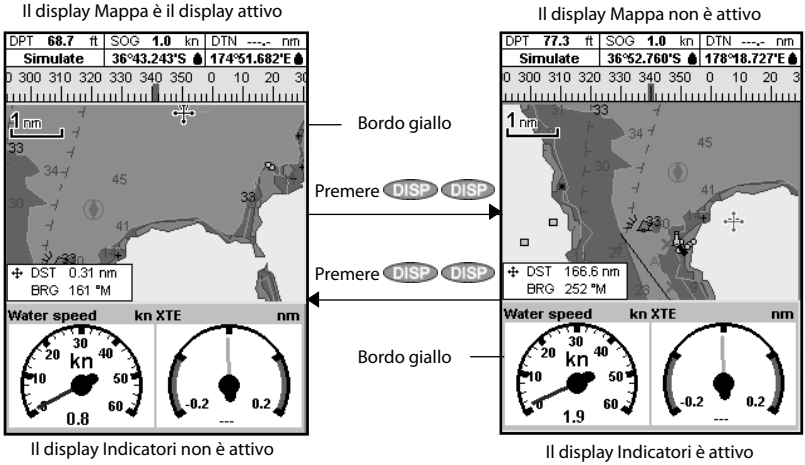
- Se la Mappa è il display attivo: premere MENU per visualizzare le opzioni per la mappa; premere DISP due volte per rendere gli Indicatori il display attivo.
- Se gli Indicatori è il display attivo: premere MENU per visualizzare le opzioni per gli Indicatori; premere DISP due volte per rendere la Mappa il display attivo.

Nota: Il rapporto di divisione fra mappa o sonar e indicatori non può essere cambiato.

Per regolare le dimensioni relative di due display:

1 Premere MENU e selezionare rapporto di divisione.

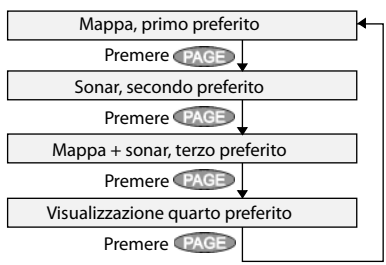
2 Premere ▲ o ▼ per modificare le dimensioni, quindi premere ENT.


Il display Mappa è il display attivo
Il display Mappa non è attivo
Bordo giallo
Premere DISP DISP
Premere DISP DISP
Bordo giallo
Il display Indicatori non è attivo
Il display Indicatori è attivo

2-7-2 Schermate preferite

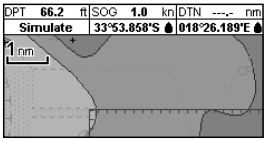
Il TRACKFISH dispone di una lista di schermate utilizzate frequentemente, chiamate schermate preferite. Ci sono fino a cinque schermate preferite, e tre possono essere definite dall'utente (vedere sezione 17-13).

Per passare alla schermata preferita successiva, premere. PAGE Per esempio, con quattro schermate preferite:



Intestazione dati 2-7-3

Le schermate mappa, sonar e strada possono mostrare dati nella parte superiore del display.



L'intestazione dati per ciascun display può essere diversa. Per modificare l'intestazione dati di un display procedere come segue:

1 Andare al display, premere MENU e selezionare Intestazione dati.

2 Per impostare l'intestazione dati su off o on:

  i SelezionareDati

  ii Selezionare ☐ o ☑

3 Per selezionare la dimensione dei dati:

  i Selezionare Dimensioni.

  ii Selezionare Piccolo, Medio o Grande.

4 Per modificare i dati visualizzati:

  i Selezionare Impostazione dati

  ii Modificare un campo dati:

    a Premere i tasti cursore per evidenziare il campo.

    b Premere ENT per visualizzare un menu di elementi dati.

    c Selezionare un elemento dati disponibile sul sistema oppure selezionare Nessuno per lasciare il campo vuoto.

  iii Ripetere la procedura di cui sopra per impostare gli altri campi dati.

Consiglio: Se tutti i campi di una riga sono vuoti allora la riga non sarà visualizzata e l'intestazione dati occuperà meno posto sul display.

5 Premere ESC per tornare al display.

2-7-4 Bussola

Le schermate mappa, sonar e strada possono visualizzare la bussola nella parte superiore del display.

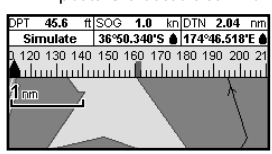
La bussola indica sempre la rotta della barca rispetto al fondale (COG), con un simbolo rosso nel mezzo. Quando l' imbarcazione sta navigando verso un punto, la bussola mostra anche l'orientamento verso la destinazione (BRG), un simbolo nero.

In questo esempio, BRG è [###]° e COG è [###]°.

Per attivare o disattivare la bussola:

1 Premere MENU e selezionare Intestazione dati.

2 Impostare la bussola su ☐ o ☑.



3 Navigazione: mappa

Il display di mappa mostra la mappa, la posizione dell'imbarcazione e la rotta e i dati relativi alla navigazione.

3-1 Introduzione alla navigazione.

L'unità TRACKFISH ha due modi di navigare: andando direttamente verso il punto o seguendo una rotta.

3-1-1 Navigazione verso un punto

Quando l'unità TRACKFISH naviga verso un punto, i display della mappa e strada d' acqua visualizzano i dati di navigazione:

A La posizione della barca.

B Il punto di destinazione contrassegnato da un cerchio.

C La rotta verso la destinazione tracciata per la barca.

D Due linee CDI, parallele alla rotta tracciata della barca per indicare la massima deviazione prevista dalla rotta tracciata.

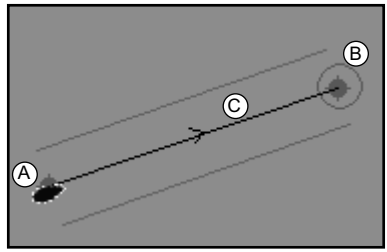
Per ulteriori informazioni vedere l'appendice C.

Se l'unità TRACKFISH è collegata a un pilota automatico, l'unità TRACKFISH invierà i dati per il governo della barca verso destinazione al pilota automatico. Avviare il pilota automatico prima di iniziare la navigazione verso il punto desiderato.

Se l'unità TRACKFISH non è dotata di pilota automatico, governare la barca manualmente:

a usare la posizione della barca e destinazione sui display di mappa o strada d' acqua.

b o usare i dati di navigazione visualizzati sull' intestazione dati (vedere la sezione 2-7-3).



c o usare COG e BRG sulla bussola (vedere la sezione 2-7-4).

Nota:

1 Se l'allarme XTE è abilitato, verrà emesso un allarme se la barca devia troppo dalla rotta definita (vedere la sezione 17-8).

2 Se l'allarme di raggio d'arrivo è abilitato l'allarme suonerà per indicare che l'imbarcazione ha raggiunto la propria destinazione (vedere la sezione 17-8).

3-1-2 Andare ad un waypoint o punto sulla mappa

Un waypoint è una posizione che può essere inserita sulla carta del TRACKFISH, per esempio un punto pesca o un punto su una rotta (vedere la sezione 5).

Dirigersi su un waypoint dalla visualizzazione mappa

1 Andare alla visualizzazione di mappa.

2 Spostare il cursore sul waypoint usando i tasti cursore oppure la funzione Trova (vedere la sezione 3-2-5).

3 Premere MENU e selezionare `Vai a`.

Dirigersi su un waypoint dalla visualizzazione waypoint

1 Andare alla visualizzazione waypoint.

2 Premere ▲ o ▼ per evidenziare il waypoint su cui dirigersi.

3 Premere MENU e selezionare `Vai a`.

Dirigersi su un punto della mappa

1 Andare alla visualizzazione di mappa.

2 Spostare il cursore sul punto di destinazione: usando i tasti cursore oppure la funzione Trova (vedere la sezione 3-2-5).

3 Premere MENU e selezionare `Vai a cursore`.

⚠ Avvertenza: assicurarsi che la rotta non attraversi la terraferma o acque pericolose.

Navigazione

L'unità TRACKFISH naviga verso il punto descritto alla sezione 3-1-1.

Cancellazione della navigazione

Andare al display di mappa, premere MENU e selezionare `Cancella Vai a`.

Suggerimento: prima di iniziare creare waypoint nei punti di interesse. Creare un waypoint all'inizio del viaggio in modo da rendere agevole il ritorno (vedere la sezione 5-2-1).

3-1-3 Seguire una rotta

Preparazione

Una rotta è un elenco di waypoint lungo i quali l'imbarcazione può navigare (vedere la sezione 6).

- Per creare i waypoint prima di creare la rotta vedere la sezione 5-2-1.
- Per creare una rotta, vedere la sezione 6-2-1.

Avviare una rotta dalla visualizzazione di mappa

1 Andare alla visualizzazione di mappa.

Premere Menu e selezionare Avvia rotta.

3 Premere SU o GIU'per evidenziare la rotta da seguire. Premere ENT.

4 L'unità TRACKFISH chiede la direzione secondo la quale percorrere la rotta. Selezionare Avanti (l'ordine in cui la rotta è stata creata) o Indietro.

5 L'unità TRACKFISH visualizza la mappa con la rotta segnata e avvia la navigazione dall'inizio della rotta.

Avviare una rotta dalla visualizzazione delle rotte

1 Andare alla visualizzazione delle rotte.

2 Quindi seguire il passo 3 come in **Avviare una rotta dalla visualizzazione delle rotte** di cui sopra.

Navigazione

L'unità TRACKFISH naviga verso ciascun waypoint sulla rotta alla volta come descritto nella sezione 3-1-1.

L'unità TRACKFISH interrompe la navigazione verso i waypoint al termine della tratta corrente e inizia la tratta successiva della rotta:

a quando l'imbarcazione arriva entro 0,025 nm dal waypoint

b o quando l'imbarcazione oltrepassa il waypoint

c o se il waypoint viene saltato.

Saltare un waypoint

Per saltare un waypoint, andare alla visualizzazione di mappa, premere MENU e selezionare `Salta`. L'unità TRACKFISH avvia la navigazione direttamente al waypoint successivo sulla rotta.

⚠ Avvertenza: quando si salta un waypoint con il pilota automatico può risultare un cambiamento di rotta.

Cancellazione di una rotta

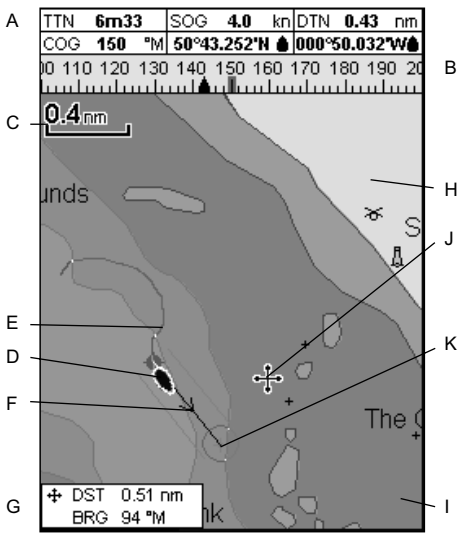
Cancellare la rotta quando l'imbarcazione ha raggiunto il waypoint finale, o per fermare in qualsiasi momento l'imbarcazione che sta seguendo una rotta. Andare al display di mappa, premere MENU e selezionare `Cancella rotta`.

3-2 Display di mappa

Per andare al display mappa:

- premere PAGE una o più volte finché viene visualizzata la mappa
- oppure premere, DISP selezionare `Mappa`, quindi selezionare `Mappa`.

Una visualizzazione di mappa tipica indica:



A Intestazione dati. Per disattivare o attivare i dati o per modificare quali dati vengono visualizzati (vedere la sezione 2-7-3).

B Bussola (vedere la sezione 2-7-4).

C Scala mappa (vedere la sezione 3-2-3).

D Posizione imbarcazione (vedere la sezione 3-2-1).

E Tracciato imbarcazione (vedere la sezione 3-5).

F Rotta imbarcazione e linee CDI (vedere Appendice C, CDI). L'imbarcazione si sta dirigendo su un waypoint denominato FISH6

G Distanza e orientamento del cursore dalla barca

H Terra

I Mare

J Il cursore (vedere la sezione 3-2-1).

K Un waypoint tipico (vedere la sezione 5)

Nota:

per modificare il tipo di informazione visualizzato sulla mappa, vedere la sezione 17-2.

Per passare ad una vista prospettica della mappa, vedere la sezione 3-2-6.

3-2-1 Modalità Mappa

La mappa ha due modalità:

Modalità centro sull' imbarcazione

Per passare alla modalità centro sull' imbarcazione nella visualizzazione della mappa, premere ESC.

L'imbarcazione è al centro della mappa. Mentre la barca si sposta sull'acqua, la mappa scorre automaticamente per tenere la barca al centro della mappa stessa. Il cursore (vedere sotto) è disattivato.

Modalità cursore

I tasti e sono denominati tasti cursore. Per passare alla modalità cursore nel display Mappa, tenere premuto un tasto cursore. Il cursore compare e si allontana dalla barca:

- Premere il tasto che punta nella direzione in cui si vuole spostare il cursore, per esempio premere per spostare il cursore verso il basso.
- Premere a mezza via tra due dei tasti cursore per spostare il cursore diagonalmente.
- Tenere un tasto cursore premuto per spostare senza soluzione di continuità il cursore attraverso il display.

Nella modalità cursore:

- La distanza (DST) e l'orientamento (BRG) del cursore dalla barca sono visualizzati nell'angolo inferiore sinistro del display.
- La mappa non scorre con il movimento dell' imbarcazione.
- Se il cursore raggiunge il bordo del display, ci sarà scorrimento della mappa.

  Per esempio, tenere premuto per spostare il cursore verso il lato destro del display mentre la mappa scorrerà verso sinistra.

3-2-2 Latitudine e longitudine

Longitudine e latitudine possono essere visualizzati sull'intestazione dati. Il display è in gradi e minuti con tre spazi decimali, circa 2 m (6 ft) di risoluzione. Normalmente la posizione è la posizione dell'imbarcazione, e la latitudine e longitudine hanno un simbolo di barca per mostrare questo:

- 36° 29,637' N o S Latitudine
- 175° 09,165' E o W Longitudine

Se il cursore è stato spostato negli ultimi dieci secondi, allora la posizione è quella del cursore, e la latitudine e longitudine hanno un simbolo di cursore per mostrare questo:

- 36° 29,841' N o S Latitudine
- 175° 09,012' E o W Longitudine

⚠ Avvertenza: quando si legge la posizione della barca, assicurarsi che non si tratti della posizione del cursore.

3-2-3 Scala della mappa

Premere per zoomare avanti e visualizzare un'area più piccola della mappa con maggiore dettaglio. Premere per zoomare indietro e visualizzare un'area maggiore con minore dettaglio.

mappa viene visualizzata nel suo a sinistra:

3-2-4 Simboli della mappa e informazioni

La mappa mostra molti tipi di simboli, come waypoint, porti, marine, boe e fari. Se necessario, premere o o per scegliere una scala della mappa dove il simbolo è visibile.

Per vedere le informazioni memorizzate relative ad un certo simbolo:

1 Muovere il cursore sul simbolo sulla mappa e attendere due secondi

  oppure utilizzare "Find" ("trova") per muovere il cursore ad un simbolo per un porto o un servizio (vedi sezione 3-2-5).

2 Compare una finestra alla base del display con alcune informazioni relative al simbolo.

3 Per vedere maggiori dettagli di un simbolo o di una lista di elementi associati allo stesso, premere ENT:

  i Selezionare un oggetto da visualizzare. Se vi sono più oggetti di quelli che possono entrare nel display, premere o per scorrere verso l'alto o verso il basso.

Selezionare l'icona della fotocamera per visualizzare una foto dell'oggetto. Se la foto è troppo grande per entrare nel display, premere, , , o per far scorrere la foto.

Selezionare "Tide Height Station" ("Stazione altezza marea") per visualizzare una carta delle maree relativa alla posizione (vedere sezione 13).

ii Selezionare altri oggetti o premere ESC per ritornare alla mappa.

Per vedere le informazioni memorizzate relative ai simboli vicini premere MENU e selezionare "Chart info" ("Informazioni mappa"). Quindi seguire il passo 3 di cui sopra.

3-2-5 Trovare un simbolo sulla carta

Per trovare e visualizzare un simbolo sulla carta:

1 Premere MENU e selezionare Trova.

2 Selezionare il tipo di simbolo: Waypoint, Rotte, Porti per nome, Servizi portuali o stazioni maree.

3 Per un servizio portuale, selezionare il tipo di servizio che si desidera trovare.

Per porti per nome: premere , , oppure per introdurre un nome o lettere contenute nel nome del porto, quindi premere ENT.

4 Viene visualizzato un elenco di oggetti. Se vi sono più oggetti di quelli che possono entrare nel display, premere + o − per scorrere una pagina verso l'alto o verso il basso.

Per porti per nome: per cercare un altro nome di porto, premere ESC. Modificare il nome e premere ENT.

5 Selezionare l'oggetto e premere ENT. Il display della carta cambia per visualizzare l'oggetto selezionato al centro del display.

Per vedere le informazioni memorizzate relative all'oggetto, premere ENT (vedere sezione 3-2-4).

3-2-6 Vista prospettica

La vista prospettica mostra la mappa da un angolo invece che da sopra direttamente. Per attivare o disattivare la prospettiva, premere MENU e porre Prospettiva a ☑ oppure a ☐.

3-3 Calcolatore dell'orientamento e distanze

Il calcolatore dell'orientamento e distanze è in grado di tracciare una rotta composta da uno o più segmenti e visualizzare l'orientamento e la lunghezza di ciascuna tratta, come pure la distanza complessiva lungo la rotta. La rotta completata può essere trasformata in un itinerario.

Per usare il calcolatore dell'orientamento e distanze:

1 Premere ESC fino alla visualizzazione del display della carta. Premere MENU e selezionare Distanza.

2 Spostare il cursore all'inizio della prima tratta. A questo stadio non è importante che il punto sia un waypoint. Premere ENT.

3 Per aggiungere una tratta alla rotta, spostare il cursore all'estremità della tratta. A questo stadio non è importante che il punto sia un waypoint. Il display visualizza l'orientamento e la lunghezza della tratta, come pure la distanza complessiva sulla rotta. Premere ENT.

4 Per rimuovere l'ultima tratta dalla rotta, premere MENU e selezionare Rimuovi.

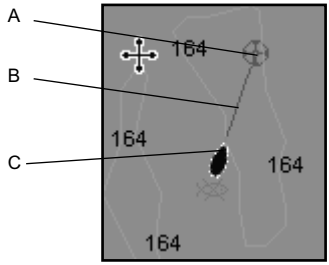
5 Ripetere i due passaggi precedenti per inserire la rotta completa.

6 Per salvare una nuova rotta come itinerario, premere MENU e selezionare. Salva. Questo salva anche gli eventuali nuovi punti sulla rotta come nuovi waypoint, con nomi predefiniti. Se necessario, è possibile modificare la rotta in un secondo momento (vedere la sezione 6-2-2) e modificare i nuovi waypoint in un secondo momento (vedere la sezione 5-2-3).

7 Infine, premere ESC per tornare alla visualizzazione della mappa.

3-4 Rotta programmata

Se la rotta programmata è attivata, allora il TRACKFISH visualizzerà la posizione programmata basata sulla rotta su terra (COG), velocità e un tempo specifico. Per attivare a disattivare la rotta programmata e per impostare il tempo, vedere la sezione 17-2.



A Posizione programmata

B Rotta programmata dell'imbarcazione

C Posizione dell'imbarcazione

3-5 Tracciati e tracciamento

La funzione tracciato registra la posizione dell'imbarcazione in memoria a intervalli regolari, che possono essere:

- Intervalli di tempo.
- Intervalli di distanza.

Il tracciato del percorso concluso dall' imbarcazione può essere visualizzato sulla carta. Il TRACKFISH è in grado di visualizzare una traccia mentre ne registra un'altra.

Per lavorare con i tracciati, vedere la sezione 17-6.

Il TRACKFISH può memorizzare cinque tracciati:

- Il Tracciato 1 può contenere fino a 2000 waypoint e serve a registrare il normale progredire dell'imbarcazione.
- I tracciati 2, 3, 4 e 5 possono contenere fino a 500 waypoint ciascuno e servono a registrare sezioni da ritracciare accuratamente, per esempio l'ingresso di una foce di un fiume.

Suggerimento: registrare i tracciati in buone condizioni.

Quando la registrazione è attiva e il tracciato si riempie e la registrazione continua cancellando i punti meno recenti. La lunghezza massima di un tracciato dipende dall'intervallo di tracciato selezionato: un intervallo breve fornisce un tracciato più corto con maggiore dettaglio, mentre un intervallo più lungo fornisce un tracciato più lungo ma meno dettagliato, come indicato da questi esempi:

Intervalli di tempo

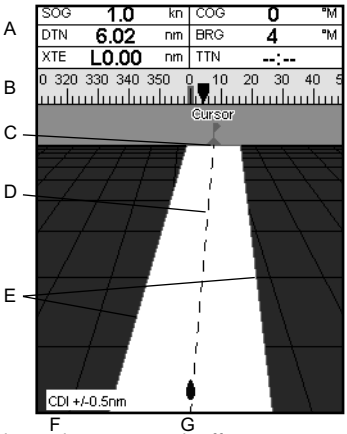
Intervallo	Tracciato 1	Tracciato 2, 3, 4 o 5
1 sec	33 minuti	8 minuti
10 sec	5,5 ore	1,4 ore
1 min	33 ore	8 ore

Intervalli di distanza

Intervallo	Tracciato 1	Tracciato 2, 3, 4 o 5
0,01	20	5
1	2,000	500
10	20,000	5,000

Le lunghezze del tracciato vengono fornite con le unità di distanza correnti, ad esempio nm.

4 Navigazione: visualizzazione strada d' acqua



la visualizzazione strada offre una vista panoramica della rotta dell'imbarcazione verso una destinazione.

Per andare alla vista Strada d' Acqua, premere DISP, selezionare `Altro`, poi selezionare `Strada d' Acqua`.

La visualizzazione nel formato strada d' acqua mostra:

A Intestazione dati opzionale (vedere la sezione 2-7-3)

B Bussola opzionale (vedere la sezione 2-7-4)

C Waypoint di destinazione

D Rotta tracciata della barca verso la destinazione

E Linee CDI, parallele alla rotta tracciata della barca (vedere Appendice C, CDI). Le linee CDI sono come una strada sull'acqua sopra alla quale si muove l'imbarcazione.

F Scala CDI

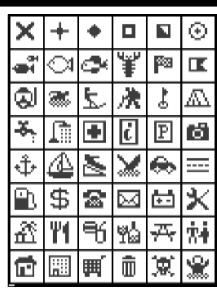
G La posizione dell'imbarcazione è in basso al centro del display

⚠ Avvertenza: la visualizzazione formato strada non mostra terraferma, acque pericolose o simboli cartografici.

5 Navigazione: Waypoint

Un waypoint è una posizione che può essere inserita sulla carta del TRACKFISH, per esempio un punto pesca o un punto su una rotta. Il TRACKFISH può contenere fino a 3000 waypoint. Un waypoint può essere creato, modificato o cancellato.

- Un nome (fino a otto caratteri).
- Un'icona indicante il tipo di waypoint. Le icone disponibili sono:



- Una posizione.
- Un colore per il simbolo del waypoint e un nome sulla carta.

- Un tipo:

  Normale:si può navigare nella direzione di un waypoint normale oppure includerlo in un percorso.

  Pericolo: un waypoint di pericolo è un punto che deve essere evitato. Se l'imbarcazione giunge nel raggio di pericolo di un waypoint di pericolo l'unità può emettere un allarme (vedere la sezione 17-8).

- Un'opzione di visualizzazione:

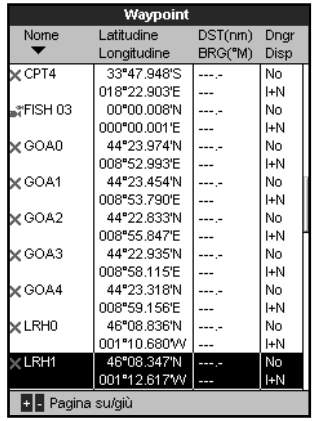
  Controlla come il waypoint è visualizzato sulla mappa (vedi sezione 17-2):

5-1 Display Waypoint

Per andare alla schermata waypoint, premere DISP selezionare Altro, poi selezionare `Waypoint`.

Il display dei waypoint è un elenco dei waypoint che sono stati inseriti, ciascuno con un simbolo di waypoint, il nome, latitudine e longitudine, distanza e orientamento dall'imbarcazione, tipo e opzione di visualizzazione

Se il numero di waypoint da elencare supera lo spazio disponibile sul display, premere + oppure − per scorrere una pagina alla volta verso l'alto o verso il basso.



5-2 Gestione dei waypoint

⚠ Avvertenza: non creare un waypoint di navigazione sulla terra o in acque pericolose.

5-2-1 Creazione di un nuovo waypoint

Creazione e modifica di un nuovo waypoint dalla visualizzazione di mappa

1 Per creare un waypoint nella posizione dell'imbarcazione, premere **ESC** per cambiare la mappa e centrarla sull' imbarcazione.

Oppure, per creare un waypoint in un punto diverso, spostare il cursore a quel punto sulla mappa.

2 Premere ENT.

3 Viene creato un nuovo waypoint, con il nome e dati predefiniti.

4 Modificare i dati del waypoint se necessario (vedere la sezione 5-2-7).

Creare un nuovo waypoint dal display dei waypoint

1 Nella schermata dei waypoint, premere MENU e selezionare `Crea`.

2 Viene creato un nuovo waypoint, con nome e dati predefiniti, nella posizione della dell' imbarcazione.

3 Modificare i dati del waypoint se necessario (vedere la sezione 5-2-7).

Nota: i waypoint possono anche essere creati al momento della creazione di una rotta (vedere la sezione 6-2-1).

5-2-2 Spostamento di un waypoint

Per spostare un waypoint dalla visualizzazione mappa

1 Nella visualizzazione mappa, spostare il cursore al waypoint da spostare.

2 Premere MENU e selezionare `Sposta`.

3 Spostare il cursore nella nuova posizione e premere ENT.

Per spostare un waypoint dalla visualizzazione waypoint

Per spostare un waypoint dalla visualizzazione dei waypoint, modificare il waypoint (vedere la sezione 5-2-3) e cambiare longitudine e latitudine.

5-2-2 Modifica di un waypoint

Per modificare un waypoint dalla visualizzazione mappa

1 Nella visualizzazione mappa, spostare il cursore al waypoint che si desidera modificare.

2 Quando i dati del waypoint sono visualizzati, premere ENT.

3 Cambiare i dati del waypoint (vedere la sezione 5-2-7).

Per modificare un waypoint dalla visualizzazione waypoint

1 Nella visualizzazione dei waypoint, premere ▲ oppure ▼ per evidenziare il waypoint da modificare. Premere MENU e selezionare `Modifica`.

2 Cambiare i dati del waypoint (vedere la sezione 5-2-7).

5-2-4 Visualizzazione di un waypoint sulla mappa

Questo porta alla visualizzazione di mappa e mostra il waypoint selezionato al centro del display.

1 Nella visualizzazione dei waypoint, premere ▲ oppure ▼ per evidenziare il waypoint da visualizzare. Premere MENU e selezionare `Display`.

Oppure, nel display Mappa, premere, MENU selezionare `Trova`, poi selezionare `Waypoint`. Selezionare un waypoint dall'elenco.

2 L'unità TRACKFISH passa alla visualizzazione della mappa, con il waypoint selezionato al centro della mappa.

5-2-5 Eliminazione di un waypoint

Un waypoint non può essere eliminato se la barca sta navigando verso di esso o se il waypoint è usato in più di una rotta. Un waypoint utilizzato in una rotta può essere eliminato.

⚠ Avvertenza: quando un waypoint viene eliminato da una rotta, assicurarsi che la rotta modificata non attraversi la terra o acque pericolose.

Eliminare un waypoint dalla visualizzazione mappa

1 Nella visualizzazione mappa, spostare il cursore al waypoint che si desidera eliminare.

2 Premere MENU e selezionare `Elimina`.

3 Selezionare `Sì` per confermare.

Per eliminare un waypoint dalla visualizzazione waypoint

1 Nella visualizzazione dei waypoint, premere ▲ oppure ▼ per evidenziare il waypoint da eliminare. Premere MENU e selezionare `Elimina`.

2 Selezionare `Sì` per confermare.

5-2-6 Eliminazione di tutti i waypoint

1 Nella visualizzazione dei waypoint premere MENU e selezionare `Elimina tutti`.

2 Selezionare Sì per confermare.

5-2-7 Modifica dei dati di un waypoint

Per modificare i dati del waypoint quando vengono visualizzati nella finestra:

1 Selezionare il dato che si vuole cambiare.

Premere ENT.

Usare i tasti cursore per modificare i dati.

Premere ENT.

2 Se necessario, ripetere la procedura di cui sopra per modificare altri dati.

3 Selezionare `Salva`.

5-2-8 Ordinare i waypoint

Per modificare l'ordine con cui viene visualizzato l'elenco dei waypoint:

1 Premere MENU e selezionare `Ordina per`.

2 Selezionare come visualizzare l'elenco:

`Nome`: in ordine alfabetico per nome.

`Icona`: raggruppati per tipo di icona.

`Distanza`: in ordine di distanza dall'imbarcazione.

Una freccia in cima ad una colonna indica il modo con cui sono ordinati i waypoint.

5-2-9 Navigazione verso un waypoint

Vedere la sezione 3-1-2.

6 Navigazione: percorsi

Un percorso è un elenco di waypoint lungo i quali l'imbarcazione può navigare. I percorsi possono essere creati, modificati ed eliminati.

Il TRACKFISH può contenere fino a 25 percorsi. Ciascun percorso può contenere fino a 50 waypoint.

Un percorso può:

- Iniziare e terminare allo stesso waypoint.
- Includere gli stessi waypoint più di una volta.

Il TRACKFISH può navigare lungo un percorso in entrambe le direzioni. Singoli waypoint su un percorso possono essere saltati.

I percorsi sono una funzionalità molto potente specialmente quando il TRACKFISH è connesso a un pilota automatico, questo permette di guidare automaticamente un' imbarcazione lungo un percorso.

⚠ Avvertenza: assicurarsi che i percorsi non attraversino la terra o acque pericolose.

6-1 Visualizzazione percorsi

La visualizzazione dei percorsi è un elenco delle rotte che sono state inserite, ciascuna completa di nome della rotta, waypoint di partenza, waypoint di arrivo, numero di segmenti e distanza complessiva.

Per andare alla schermata rotte premere DISP selezionare `Altro`, poi selezionare `Rotte`.

Se il numero di waypoint da elencare supera lo spazio disponibile sul display, premere + o − per scorrere una pagina alla volta verso l'alto o verso il basso.

Rotte

Nome	Inizio Fine	Segmenti Dist
AKLDEMO	AKL0 AKL4	4 5.25 nm
AMSDEMO	AMS0 AMS3	3 6.45 nm
CAEDEMO	CAE0 CAE4	4 6.22 nm
CPTDEMO	CPT0 CPT4	4 11.1 nm
→ GOADEMO	GOA0 GOA4	4 4.83 nm
LRHDEMO	LRH0 LRH4	4 4.56 nm
OSLDEMO	OSL0 OSL5	5 5.05 nm
SFODEMO	SFO0 SFO5	5 3.10 nm
SOUDEMO	SOU0 SOU4	4 3.03 nm

+ − Pagina su/giù

6-2 Gestione dei percorsi

⚠ Avvertenza: dopo avere creato o modificato una rotta, visualizzare la rotta sulla carta e assicurarsi che non attraversi la terra o acque pericolose.

6-2-1 Creazione di una nuova rotta

A. Creazione di una nuova rotta dalla visualizzazione di mappa

Durante la creazione della rotta:

- Premere + o − per modificare la copertura; far scorrere la carta spostando il cursore verso il bordo della mappa.
- Un box dati riportato nella sezione inferiore alla sinistra del display indica il nome della rotta e la distanza complessiva. Se il cursore si trova nelle vicinanze di una tratta, esso indica anche la lunghezza e l'orientamento della tratta.
- Le tratte di una rotta devono iniziare e finire ai waypoint. Se una tratta non inizia né termina ad un waypoint esistente, allora viene creato un nuovo waypoint automaticamente (per modificare i dati relativi al nuovo waypoint, vedere la sezione 5-2-7).
- Non è possibile usare un waypoint di pericolo in un percorso.

1 `Nella schermata mappa, premere` MENU e selezionare Nuovo percorso.

2 Al percorso viene assegnato un nome predefinito:

  i Modificare il nome se necessario.

  ii Selezionare `Ok`.

3 Per inserire i segmenti del percorso:

  i Spostare il cursore all'inizio del percorso e premere ENT.

ii Un waypoint viene creato con un nome predefinito. per salvare questo waypoint premere Invio, per editare il waypoint fare riferimento a 5-2-7

iii Premere ENT viene visualizzata una tratta punteggiata dal cursore al waypoint precedente

iv Spostare il cursore alla fine del primo segmento e premere ENT.

v Ripetere da i a iv finché l'ultimo waypoint del percorso è piazzato e salvato

vi Premere ESC per completare il percorso

Opzioni di menù disponibili durante la creazione del percorso:

1 Per aggiungere un waypoint al percorso
   i Premere MENU e selezionare `Aggiungi`.
2 Per inserire un waypoint sul percorso dividendo una tratta in due:
   i Muovere il cursore alla tratta che si vuole interrompere.
   ii Premere MENU e selezionare `Inserimento`.
   ii Spostare il cursore al punto in cui sarà il nuovo waypoint del percorso.
   iv Premere ENT.
3 Per spostare un waypoint nel percorso:
   i Spostare il cursore al waypoint da spostare.
   ii Premere MENU e selezionare `Sposta`.
   ii Spostare il cursore al punto in cui sarà il nuovo waypoint.
   iv Premere ENT.
4 Per rimuovere un waypoint dal percorso:
   i Spostare il cursore al waypoint da rimuovere dal percorso.
   ii Premere MENU e selezionare `Rimuovi`. Il waypoint viene rimosso dal percorso, ma non viene cancellato.
5 Per iniziare a navigare sul percorso creato
   i Premere MENU e selezionare `Start`
6 Per terminare la creazione del percorso
   i Premere MENU e selezionare `Fine`
7 Per cancellare il percorso
   i Premere MENU e selezionare `Elimina`.
   ii Selezionare Sì per confermare.

Suggerimento: Il calcolatore dell'orientamento e della distanza può anche essere utilizzato per inserire una rotta e salvarla come percorso (vedere la sezione 3-3).

B. Creazione di un nuovo percorso dalla schermata dei percorsi

1 Nella schermata percorsi, premere MENU e selezionare `Crea`.
2 Verrà visualizzato un nuovo percorso, con un nome predefinito e nessun waypoint.
3 Per modificare il nome del percorso:
   i Selezionare il nome del percorso nella parte superiore del display e premere ENT.
   ii Modificare il nome se necessario.
   iii Premere ENT.
4 Per inserire un nuovo waypoint nel percorso:
   i Selezionare la posizione in cui si troverà il waypoint:
      • Per inserire il primo waypoint in un nuovo percorso, selezionare Tratta 1.
      • Per inserire un waypoint alla fine di un percorso, selezionare la tratta non utilizzata in fondo all'elenco dei waypoint.
      • Oppure, selezionare il waypoint davanti al quale inserire il nuovo waypoint.
   ii Premere ENT. Viene visualizzato un elenco di waypoint. Selezionare il waypoint da usare.

   Durante l'inserimento dei waypoint, la distanza e l'orientamento di ciascuna tratta vengono visualizzati automaticamente. Se la rotta ha più waypoint di quelli che possono essere visualizzati sullo schermo premere ▲ o ▼ per visualizzarli.
5 Per rimuovere un waypoint dal percorso:
   i Selezionare il waypoint da rimuovere.

ii Premere MENU e selezionare `Rimuovi`.

6 Ripetere questo processo fino a quando il percorso non è concluso.

7 Premere ESC.

8 Visualizzare il percorso sulla carta (vedere la sezione 6-2-3) e assicurarsi che non attraversi la terra o acque pericolose.

6-2-2 Modificare un percorso

Modificare un percorso dalla mappa

1 Nella visualizzazione dei percorsi, selezionare il percorso da modificare. Premere MENU e selezionare `Modifica sulla mappa`.

2 Il percorso selezionato viene visualizzato sulla mappa, con un cerchio intorno al primo waypoint.

3 Modificare il percorso come descritto alla sezione 6-2-1 A, partendo dal punto 4.

Modificare un percorso dalla visualizzazione dei percorsi

1 Nella visualizzazione dei percorsi, premere ▲ o ▼ per evidenziare la rotta da modificare. Premere MENU e selezionare `Modifica`.

2 Il percorso selezionato viene visualizzato: il nome del percorso e un elenco di waypoint.

3 Modificare la rotta come descritto alla sezione 6-2-1 B, partendo dal punto 3.

6-2-3 Visualizzazione di una rotta sulla mappa

Per visualizzare la rotta selezionata al centro del display:

1 Nella visualizzazione dei percorsi, premere ▲ o ▼ per evidenziare la rotta da visualizzare. Premere MENU e selezionare `Display`.

Oppure, nel display Mappa, premere, MENU selezionare `Trova`, poi selezionare `Rotta`. Selezionare una rotta dall'elenco.

2 L'unità TRACKFISH visualizza la rotta selezionata sulla mappa.

6-2-4 Cancellare una rotta

1 Nella visualizzazione delle rotte, premere ▲ o ▼ per evidenziare la rotta da eliminare. Premere MENU e selezionare `Elimina`.

2 Selezionare `Sì` per confermare.

6-2-5 Cancellare tutte le rotte

1 Nella visualizzazione delle rotte premere MENU e selezionare `Elimina tutto`.

2 Selezionare `Sì` per confermare.

6-2-6 Navigare seguendo una rotta

Vedere la sezione 3-1-3.

7 Satelliti

Navigazione mondiale GPS

Il governo USA gestisce il sistema GPS. Ventiquattro satelliti orbitano intorno alla terra trasmettendo segnali di posizione e orario. Le posizioni di questi satelliti cambiano in continuazione. Il ricevitore GPS analizza i segnali provenienti dai satelliti più vicini e calcola esattamente la propria posizione sulla terra. Questa viene denominata posizione GPS.

La precisione di una posizione GPS è solitamente superiore a 10 m (33 ft) per il 95% del tempo. Un'antenna GPS è in grado di ricevere segnali dai satelliti GPS da qualsiasi posizione si trovi sulla terra.

DGPS

Un sistema DGPS utilizza segnali di correzione per rimuovere alcuni degli errori presenti nella posizione GPS. L'apparecchio TRACKFISH può usare uno di due tipi diversi di sistemi DGPS:

- **WAAS e EGNOS DGPS**

  WAAS e EGNOS sono due sistemi DGPS su base satellitare. I segnali di correzione vengono trasmessi dai satelliti e ricevuti dall'antenna standard GPS di TRACKFISH. La precisione della posizione GPS corretta è solitamente superiore a 5 m (15 ft) per il 95% del tempo.

  WAAS copre tutti gli USA e gran parte del Canada. EGNOS quando sarà operativo coprirà la maggior parte dell'Europa occidentale.

- **Radiofaro differenziale DGPS**

  I radiofari differenziali sono trasmettitori radio su base terrestre che trasmettono segnali di correzione che possono essere ricevuti da un ricevitore speciale posto sull'imbarcazione. I radiofari differenziali sono installati solitamente vicino ai porti e alle vie d'acqua importanti, e ogni radiofaro ha una portata limitata. La precisione di una posizione GPS corretta è solitamente da 2 a 5 m (da 6 a 16 ft).

Ricevitore GPS

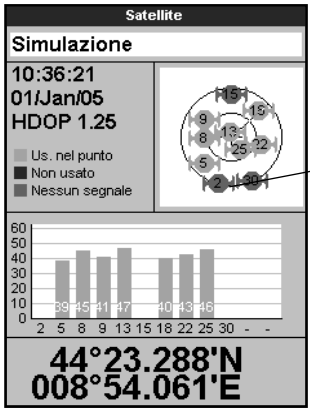
Le unità GPS Navman sono dotate di un sensibile ricevitore a 12 canali che riceve i segnali da tutti i satelliti GPS visibili sopra l'orizzonte e per calcolare la posizione utilizza le misure da tutti i satelliti più alti di 5° sull'orizzonte.

Ogni volta che si accende un ricevitore GPS, occorrono normalmente circa 50 secondi per avere il risultato della prima posizione. In alcune circostanze saranno necessari due minuti o più.

7-1 Visualizzazione satelliti

La schermata satelliti fornisce informazioni relative ai satelliti GPS ed alla posizione GPS.

Per andare alla schermata satelliti premere DISP, selezionare `Altro`, poi selezionare `Satellite`.



la schermata satellite mostra:

A Stato dell'antenna GPS, per esempio `in acquisizione`, `fix GPS`, `Nessun GPS`. Se l'unità si trova nel modo simulazione viene visualizzato `Simulazione` (vedere la sezione 2-6)

B Ora e data dai satelliti GPS. L'ora è l'ora locale (UTC [GMT] più la differenza locale, vedere la sezione 17-12)

C HDOP: l'errore nella posizione GPS provocato dalla geometria dei satelliti. Un valore basso indica un fix più preciso, un valore alto un fix meno preciso

D Intensità di segnale di fino a 12 satelliti GPS visibili. Più alta è la barra maggiore è l'intensità del segnale

E Posizione dell'imbarcazione

F Posizioni dei satelliti GPS visibili:

- Il circolo esterno è l'orizzonte
- Il circolo interno è l'elevazione di 45°
- Il centro è direttamente sopra
- Il nord si trova nella parte superiore del display

G Se l'imbarcazione è in movimento, il COG è una linea dal centro

8 Ricerca sonar del pesce: Introduzione

Le funzioni sonar richiedono l'installazione di un trasduttore sonar opzionale.

Questa sezione spiega come interpretare le visualizzazioni sonar, quando e perché utilizzare le diverse frequenze e come il pesce sia rivelato e visualizzato.

Questa sezione descrive inoltre il Guadagno e la Scala e mostra degli esempi di alcune visualizzazioni sonar.

8-1 Uso del TRACKFISH

Il TRACKFISH utilizza un trasduttore sonar attaccato allo scafo. Il trasduttore genera un impulso ultrasonico (suono che oltrepassa il campo uditivo dell'orecchio umano), che viaggia in giù, verso il fondale, ad una velocità di circa 4800 ft/sec (1463 m/sec), allargandosi a forma conica.

Quando l'impulso incontra un oggetto, come un pesce o il fondo, viene parzialmente riflesso all'indietro verso l'imbarcazione come una eco. La profondità dell'oggetto o del fondo è calcolata dal TRACKFISH misurando il tempo che intercorre fra l'invio di un impulso e la ricezione della relativa eco. Quando l'eco è ricevuta, viene inviato l'impulso successivo.

Il TRACKFISH converte ciascuna eco in un segnale elettronico, che viene visualizzato come una linea verticale di pixel. L'eco più recente appare all'estremità destra del display, mentre gli echi più vecchi vengono fatti scorrere verso sinistra, finché scompaiono al di fuori del display.

La velocità di scorrimento dipende dalla profondità dell'acqua e dalla regolazione della

velocità di scorrimento stessa. Vedere le sezioni 17-3 e 8-2, per maggiori informazioni.

L'aspetto degli echi visualizzati è influenzato da:

- i settaggi del TRACKFISH (vedere le sezioni 17-3, 8-5 and 8-6)
- il tipo di echi (tipi diversi di pesce, tipi diversi di fondo, relitti e vegetazione marina; vedere sezione 8-2)
- rumore (limpidezza dell'acqua e presenza di bolle d'aria; vedere sezione 8-2).

Modalità Crociera, Pesca e Manuale

Il TRACKFISH ha tre modalità operative sonar:

- **Modo crociera**: Da utilizzare durante gli spostamenti. Il TRACKFISH regola automaticamente i propri settaggi per compensare la limpidezza dell'acqua e per visualizzare il fondale.
- **Modo pesca**: Da utilizzare durante la pesca. Il TRACKFISH regola automaticamente i propri settaggi per compensare la limpidezza dell'acqua e per visualizzare al meglio il pesce, il fondale ed altri dettagli.
- **Modo manuale**: Da utilizzare per una regolazione fine del TRACKFISH. I migliori risultati spesso vengono ottenuti nel modo manuale, ma sono necessarie pratica ed esperienza per adattare al meglio i vari settaggi alle differenti situazioni.

Per maggiori informazioni sulle diverse modalità, vedere le sezioni 8-5 e 8-6.

⚠ Attenzione: utilizzare le modalità Crociera o Pesca quando si impara ad usare il TRACKFISH o quando si viaggia ad alta velocità.

8-2 Interpretazione del display

I display del sonar non mostrano la distanza percorsa dall'imbarcazione, ma bensì essi mostrano che cosa è passato sotto l'imbarcazione durante un certo periodo di tempo.

La cronologia del segnale sonar mostrato dipende dalla profondità dell'acqua e dalla regolazione della velocità di scorrimento.

In acqua poco profonda, gli echi hanno una distanza breve da percorrere fra il fondo e la barca. In acqua profonda, la cronologia si sposta sul display più lentamente perché agli echi occorre più tempo per percorrere la distanza fra il fondo e la barca. Per esempio, quando la velocità di scorrimento è impostata ad `Alta`, a profondità oltre 1000 ft (300 m) i dati rappresentati impiegano circa 2 minuti per spostarsi da un estremo all'altro del display, mentre a 20 ft (6 m) impiegano solo circa 25 secondi.

La velocità di scorrimento può essere regolata dall'utilizzatore per mostrare o una cronologia più lunga con minori informazioni sul pesce oppure una cronologia più corta ma con maggiori dettagli sul pesce (vedi sezione 17-3).

Se l'imbarcazione è ancorata, tutti gli echi provengono dalla stessa zona del fondo. Questo produce una linea di fondo piatta sul display.

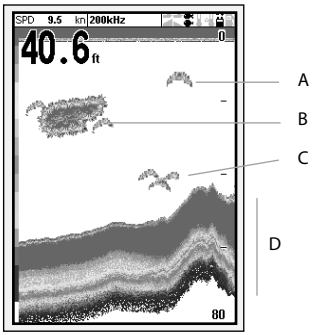
L'immagine dello schermo mostra una tipica visualizzazione sonar con i simboli pesce `disattivati`.

Intensità degli echi.

I colori indicano differenze nelle intensità dell'eco. L'intensità varia a seconda di diversi fattori, come:

- Dimensioni del pesce, banchi di pesce od altri oggetti.
- Profondità del pesce o degli oggetti.
- Ubicazione del pesce o degli oggetti. (L'area coperta dagli impulsi ultrasonici ha una forma simil-conica e gli echi sono più forti al centro).
- Limpidezza dell'acqua. Particelle in sospensione nell'acqua o bolle d'aria riducono l'intensità dell'eco.
- Composizione o densità dell'oggetto o del fondo.

Nota: Lo scafo ad alta velocità produce bolle d'aria e turbolenza che bombardano il trasduttore. Il risultante rumore ultrasonico può essere intercettato dal trasduttore e oscurare così i veri echi.

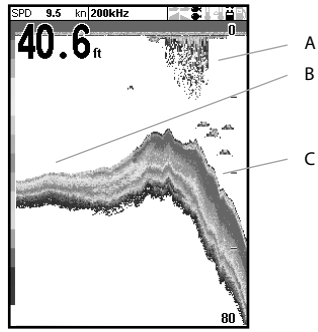


A Pesce singolo

B Grande banco di pesce

C Piccolo banco di pesce

D Fondale



A Alghe / Vegetazione

B Fondale morbido come fango, vegetazione e sabbia visualizzato con bande strette

C Fondale duro come roccia o corallo visualizzato con bande larghe

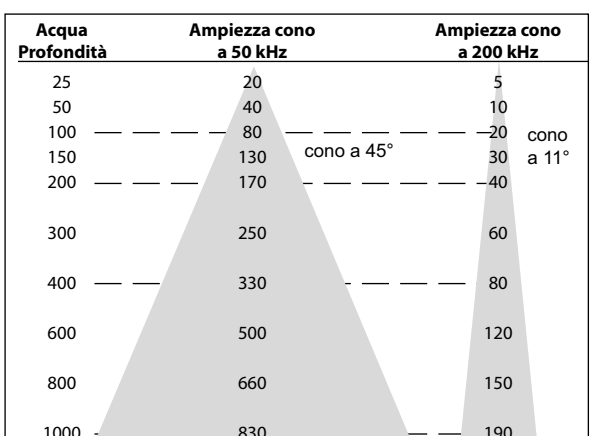
Tipi di fondale.

Fondali fangosi, coperti da vegetazione e sabbiosi tendono ad attenuare e a disperdere l'impulso sonar, risultando quindi un'eco debole. Fondali duri, rocciosi o corallini riflettono l'impulso, dando come risultato una forte eco.

Frequenza e ampiezza del cono

L'impulso sonar prodotto dal trasduttore del TRACKFISH viaggia verso il basso attraverso l'acqua, allargandosi in forma di cono. L'ampiezza del cono dipende dalla frequenza dell'impulso; a 50 kHz è approssimativamente 45°, e a 200 kHz è approssimativamente 11°.

La differenza di apertura del cono influenza ciò che verrà visualizzato. Vedere la sezione 8-3.

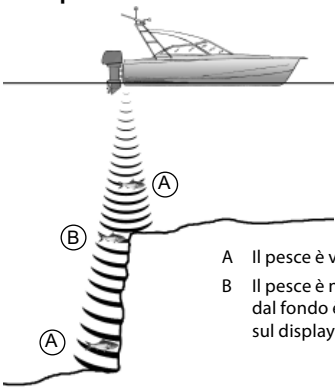


Ombre.

Le ombre si creano intorno alle zone dove il fascio ultrasonico non può "vedere". Queste zone includono cavità sul fondo o accanto a rocce e scogli, dove i forti echi prodotti dalle rocce oscurano gli echi deboli del pesce e possono anche creare una doppia linea di fondo. Vedere le figure seguenti per un esempio dell'aspetto del sonar in tali situazioni. Si vede una doppia linea di fondo sul display.

Quando cercate il pesce con la frequenza di 50 kHz ad angolo ampio, tenete conto del conseguente incremento delle ombre. Utilizzate la frequenza di 200 kHz nelle zone con rocce e scogli perché questa frequenza riduce considerevolmente l'effetto ombra.

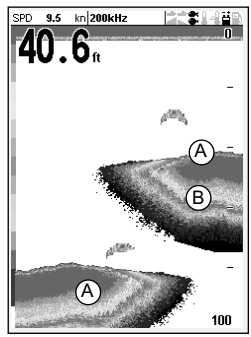
Esempio di ombre



A Il pesce è visibile sul display

B Il pesce è nascosto da forti echi dal fondo è non è visualizzato sul display

Aspetto del sonar della stessa zona



Ricerca del pesce 8-3 a frequenza singola e doppia

Frequenze sonar

Il TRACKFISH utilizza due frequenze sonar, 200 kHz e 50 kHz. Per selezionare la frequenza sonar da usare:

1 Andate al display sonar (vedi sezione 9).

2 Premere, MENU selezionare `Frequenza` e selezionare `200 kHz`, `50 kHz`,oppure `Misto`.

Quando usare 200 kHz

La frequenza di 200 kHz è particolarmente adatta per l'uso in acque poco profonde e di media profondità, tipicamente meno di 500 ft (150 m) e quando l'imbarcazione si muove con una certa velocità.

A 200 kHz, il cono piuttosto stretto riduce ogni rumore causato dalle bolle d'aria.

La frequenza di 200 kHz produce un impulso con maggiore definizione che produce ombre piccole e riproduce dettagli eccellenti su una piccola zona del fondo. Pertanto, essa consente di avere un eccellente potere di risoluzione del fondale ed è particolarmente adatta per mostrare singoli pesci, incluso abitanti del fondo.

Quando usare 50 kHz

La frequenza di 50 kHz è particolarmente adatta per l'uso in acque profonde, tipicamente maggiori di 500 ft (150 m).

A 50 kHz, il cono copre una zona d'acqua circa quattro volte più ampia del cono a 200 kHz e raggiunge una profondità maggiore con perdite trascurabili del segnale di ritorno.

Comunque, si produce una visualizzazione con definizione inferiore e con maggiori ombre rispetto alla frequenza di 200 kHz. Questo significa che un gruppo di pesci piccoli, per esempio, potrebbe essere visualizzato come un singolo oggetto, mentre qualsiasi pesce

molto vicino al fondo potrebbe non essere identificato per niente.

Questa frequenza è utile per avere una panoramica d'insieme ampia e profonda della zona in modo che qualunque area d'interesse possa essere identificata e quindi esaminata in dettaglio con la frequenza di 200 kHz.

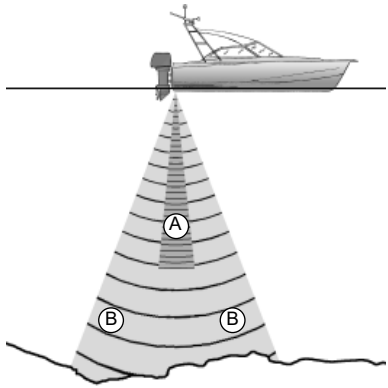
Quando utilizzare il modo "Mixed"

La frequenza combinata utilizza entrambi gli echi dei 200 kHz e dei 50 kHz per la visualizzazione sonar, utilizzando echi dettagliati nel centro del cono sonar.

Quando usare 50/200 kHz

Utilizzare il TRACKFISH ad entrambe le frequenze di 50 kHz and 200 kHz simultaneamente con una visualizzazione sdoppiata può essere molto utile in acqua da poco profonda a media profondità, tipicamente inferiore a 500 ft (150 m), perché la sezione a 50 kHz del display mostra l'area generale, mentre la sezione a 200 kHz può essere osservata in simultanea per avere una visione più dettagliata di ogni elemento interessante.

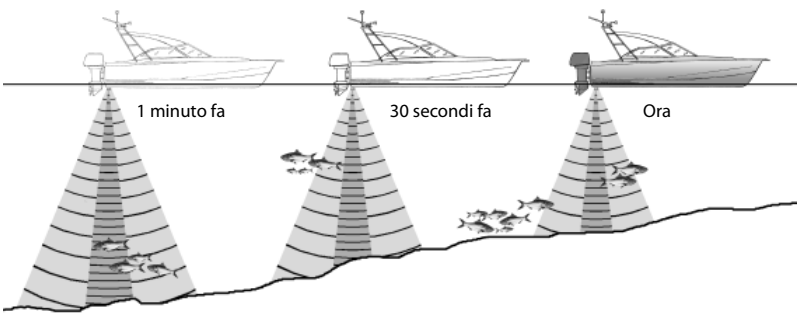
Per usare il modo 50/200 kHz, selezionare il display sdoppiato 50/200 (vedi sezione 9-4).



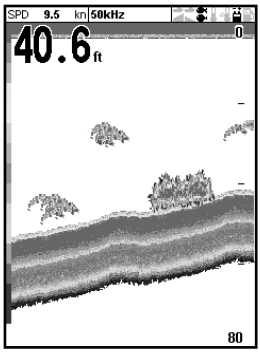
A Angolo stretto, cono a 200 kHz più dettagliato

B Angolo aperto, cono a 50 kHz meno dettagliato

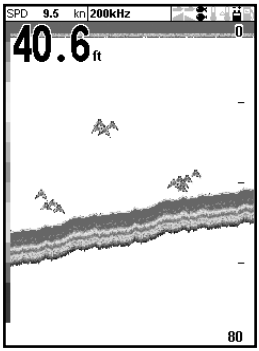
Confronto dello stesso scenario di pesce visualizzato a frequenze diverse:



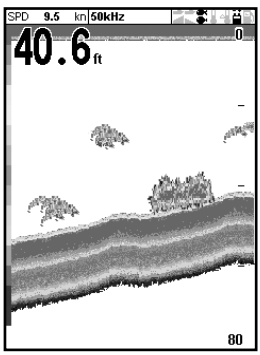
Visualizzazione a 50 kHz



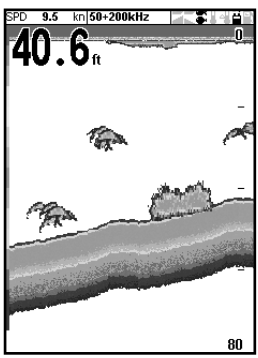
Visualizzazione a 200 kHz



Visualizzazione a 200/50 Khz



Display misto



8-4 Rilevazione pesce e visualizzazione

Dove trovare il pesce

Elementi sommersi come secche, relitti e rocce affioranti attirano il pesce. Utilizzare la visualizzazione con le frequenze di 50 kHz o 50/200 kHz per trovare questi elementi, quindi cercate il pesce passando sopra l'oggetto lentamente più volte usando la visualizzazione zoom (vedi sezione 9-2). Se è presente una corrente, il pesce sarà spesso trovato al di sotto di essa.

Quando si pesca con il TRACKFISH con i simboli pesce `disattivati`, una debole banda confusa può apparire fra la traccia di fondo e la superficie. Questo potrebbe indicare una termoclina - un rapido cambiamento della temperatura dell'acqua, come ad esempio il bordo di una corrente fredda o calda. La differenza di temperatura può formare una barriera attraverso la quale il pesce non può nuotare. Nell'acqua fresca, il pesce spesso passa intorno ad una termoclina.

Simboli pesce

Il TRACKFISH utilizza la tecnologia NAVMAN SBN per analizzare gli echi sonar ed identificare che cosa può essere pesce. Il TRACKFISH può essere predisposto per visualizzare un simbolo di pesce e la profondità su questi echi (vedi sezione 17-3, simboli pesce). Anche se il sistema SBN è molto sofisticato, non è a prova di errore - capiterà talvolta che il TRACKFISH non riesca a distinguere fra pesce e grosse bolle d'aria o rifiuti.

A seconda dell'intensità di un segnale di pesce, il TRACKFISH può visualizzare un simbolo piccolo, medio o grande (vedi sezione 17-3, filtro pesce).

Per vedere la massima quantità possibile di informazioni dagli echi, disattivare i simboli pesce. Il pesce appare come archi sul display.

Archi di pesce.

In buone condizioni, un pesce che sta passando attraverso l'impulso ultrasonico conico viene visualizzato come un arco. La frequenza di 50 kHz utilizza un cono più ampio di quello utilizzato dalla frequenza di 200 kHz. Questo rende gli archi di pesce più facili da vedere.

Un arco di pesce inizia quando un pesce entra nel bordo debole del cono sonar, generando una eco debole che è visualizzata come l'inizio dell'arco di pesce. Come il pesce si sposta più vicino al centro del cono, la distanza fra il trasduttore e il pesce diminuisce e l'eco è visualizzata a profondità progressivamente inferiore, dando luogo ad una forma ascendente. Quando il pesce passa direttamente sotto il centro del cono, l'eco diviene più forte e spessa. Come il pesce esce fuori dal centro del cono, accade l'inverso con un'eco progressivamente più debole e profonda.

Ci sono molte ragioni per cui gli archi di pesce possono non essere visti. Per esempio:

- Installazione del trasduttore non corretta (vedi *Guida d'installazione dei Trasduttori Transom*).
- Se l'imbarcazione è ancorata i pesci tenderanno ad essere visualizzati sul display come linee orizzontali mentre nuotano all'interno e al di fuori del fascio del trasduttore sonar. Basse velocità in acqua più profonda producono i migliori risultati come archi di pesce.
- La gamma è importante. Sarà molto più facile vedere archi di pesce utilizzando la modalità zoom per concentrarsi su una particolare sezione d'acqua, piuttosto che visualizzare tutto dalla superficie fino al

Simbolo pesce "allegro"

Simbolo pesce normale

Simbolo pesce "allegro" + profondità

Arco di pesce

fondo. Lo zoom incrementa la risoluzione dello schermo ed è necessario per ottenere buoni archi di pesce.

- E'difficile ottenere archi di pesce in acqua poco profonda dato che il trasduttore del fascio sonar è molto stretto vicino alla superficie e il pesce non rimane all'interno del fascio abbastanza per visualizzare un arco. Diversi pesci in acqua poco profonda tendono ad essere visualizzati come aree colorate casualmente sovrapposte.
- Il moto ondoso può dar luogo ad archi di pesce distorti.

8-5 Scala

La scala è la profondità verticale visualizzata sul display sonar del TRACKFISH. Per esempio, se la scala è 100 m, allora il display sonar visualizza profondità comprese fra 0 e 100 m. La scala è visualizzata nell'angolo in basso a destra del display sonar.

Il TRACKFISH ha due modalità di scala:

Auto: Il TRACKFISH regola la scala automaticamente in modo che il fondo dell'acqua è sempre visualizzato sul fondo del display. La modalità auto-scala è raccomandata per il funzionamento normale.

Per settare la modalità auto-scala:

1 Andate al display sonar (vedi sezione 9).

2 Premere MENU, selezionare `Scala` e selezionare `Auto`.

Manuale: Il TRACKFISH non regola la scala automaticamente. Se la profondità del fondale è oltre la scala, il fondale non apparirà sul display. La scala manuale è utile se la profondità del fondo cambia rapidamente, perché in questo caso la modalità Auto farebbe cambiare scala al display frequentemente.

Per impostare Scala manuale o per cambiare la scala:

1 Andate al display sonar (vedi sezione 9).

2 premere + per aumentare la scala oppure premere − per diminuirla

⚠ Attenzione: Usare la modalità Auto-scala quando si impara ad usare il TRACKFISH oppure quando si viaggia ad alta velocità.

Gamma di zoom scostamento

Le visualizzazioni sonar Zoom e Fondale possono mostrare una sezione ingrandita della scala (vedere sezioni 9-2 and 9-3).

8-6 Guadagno e soglia

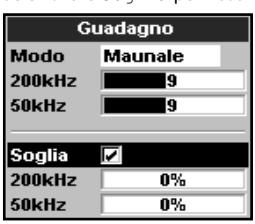
La regolazione del guadagno e della soglia determina la quantità di dettagli visualizzati su un display sonar:

Guadagno: Il guadagno del ricevitore sonar. Il guadagno dovrebbe essere alto per visualizzare un buon livello di dettaglio, ma se è troppo alto si perde l'informazione contenuta nel forte segnale del fondo e possono essere visualizzati falsi echi. Esiste una regolazione separata del guadagno per ciascuna delle frequenze sonar, 50 kHz e 200 kHz.

Soglia: Gli echi inferiori alla soglia sono ignorati. La soglia dovrebbe essere più bassa possibile, ma se è troppo bassa, sarà visualizzato anche rumore indesiderato. La soglia è definita come una percentuale del guadagno. Per esempio, se la soglia è il 50 %, allora gli echi inferiori al 50 % del segnale massimo sono ignorati. Esiste una regolazione separata della soglia per ciascuna delle frequenze sonar, 50 kHz e 200 kHz.

La finestra del guadagno

Per visualizzare o modificare le regolazioni correnti del guadagno, selezionare una visualizzazione sonar e premere ENT. Selezionare `Soglia` per visualizzare le soglie.



Questa parte dello schermo è chiamata la finestra del guadagno.

Modo regolazione

Il TRACKFISH ha tre modalità operative; in modalità crociera e pesca, il TRACKFISH regola automaticamente il guadagno e la soglia per le migliori prestazioni. In modalità manuale, è possibile aggiustare manualmente le regolazioni.

Per cambiare modalità dalla finestra Guadagno, selezionare `Modo` e quindi selezionare `Pesca`, `Crociera` o `Manuale`. Quando si seleziona `Manuale`, il TRACKFISH ritorna alle ultime regolazioni manuali.

Modifica del guadagno e della soglia

1 Nella finestra guadagno, premere oppure per selezionare il parametro da regolare.

2 Premere oppure per regolare il parametro. Il TRACKFISH passa a modalità manuale.

Consiglio: Utilizzare il display A-scope come aiuto per la regolazione manuale del guadagno o della soglia (vedi sezione 9-5).

9 Ricerca del pesce con il sonar: Visualizzazione

Per visualizzare il display sonar, premere, DISP selezionare `Mappa` o `Sonar`, quindi selezionare un display sonar.

Ci sono cinque tipi di visualizzazione sonar. Per utilizzare un display, premere MENU, selezionare `Sdoppiamenti sonar`, quindi selezionare il tipo di display da usare:

Non sdoppiato: visualizzazione cronologia a frequenza singola o miscelata (vedi sezione 9-1).

Zoom sdoppiato: Cronologia sonar più una sezione zoomata (vedi sezione 9-2)

Fondo sdoppiato: Cronologia sonar più una traccia di fondo in una sezione zoomata (vedi sezione 9-3)

Sdoppiato 50/200: Cronologie sonar a 50 e 200 kHz (vedi sezione 9-4)

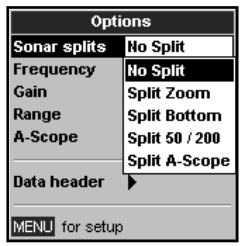
Sdoppiato A-Scope: Cronologia sonar più intensità eco (vedi sezione 9-5)

Se il display è sdoppiato, regolare il rapporto di divisione se necessario:

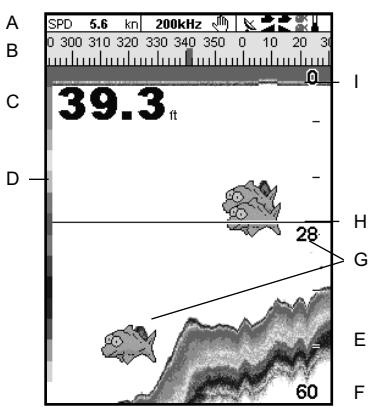
1 Premere MENU e selezionare sdoppiamento finestra sonar.

2 Premere ◀ oppure ▶ per regolare il rapporto.

3 Premere ENT.



9-1 Visualizzazione cronologia sonar - nessuno sdoppiamento



A Intestazione dati opzionale (vedere la sezione 2-7-3)

B Bussola opzionale (vedere la sezione 2-7-4)

C Profondità

D Barra colore

E Fondo

F Scala

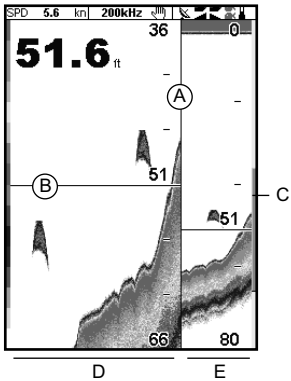
G Simboli pesce con profondità

H Linea di profondità

I Superficie

Il display scorre da destra (echi più recenti) a sinistra (echi più vecchi).

9-2 Visualizzazione Zoom sonar



A Linea di divisione

B La linea di profondità contrassegna il centro dell'area zoomata

C Barra di zoom

D Sezione di zoom

E Cronologia sonar

Il display visualizza la cronologia sonar nella parte destra e la sezione zoomata sulla sinistra.

La barra di zoom all'estrema destra mostra l'area della cronologia che è ingrandita nella sezione zoom:

- Premere oppure per regolare lo zoom (la di profondità inclusa nella sezione zoom).
- Se il `Blocco del fondale` è attivato, la profondità di zoom (la profondità della sezione zoom) viene regolata automaticamente in modo da rendere sempre visibile il fondale nella sezione zoom.

  Se il `Blocco del fondale` è disattivato, premere oppure per regolare manualmente la profondità di zoom. Se il blocco del fondale è attivo si disattiverà.

Blocco fondale

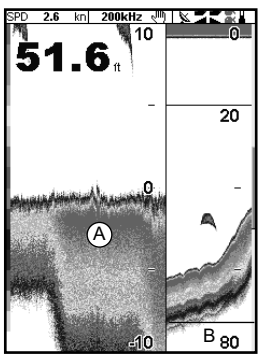
Per attivare e disattivare il `blocco fondale`:

1 Premere MENU e selezionare `blocco fondale`.

2 Selezionare `On` o `Off`.

or Se il `Blocco del fondale` è `attivato`,premendo oppure lo disattiverà.

9-3 Display Fondale sonar



A Segnale del fondale zoomato

B Cronologia sonar

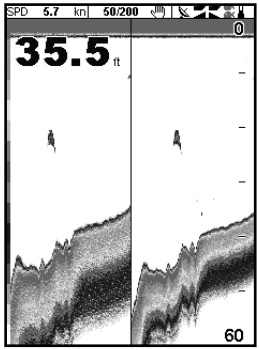
Il display mostra la cronologia sonar sulla destra e il segnale del fondo come una linea piatta al centro della sezione zoom sulla sinistra. La linea piatta rende agevole confrontare le intensità d'eco visualizzate nei segnali di fondo Questo può essere utile per identificare il tipo di fondale e gli oggetti vicini al fondale.

La barra di zoom all'estrema destra mostra l'area della cronologia che è ingrandita nella sezione zoom:

- Usare i tasti o per regolare lo zoom.
- Il TRACKFISH calcola automaticamente la profondità di zoom.

Non è necessario attivare il blocco Fondale per questo tipo di visualizzazione.

9-4 Visualizzazione sonar 50/200



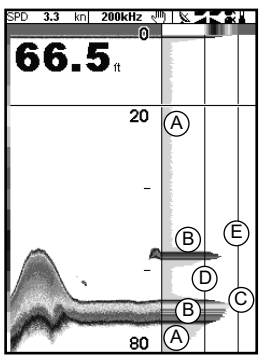
la schermata mostra:

A La cronologia sonar a 50 kHz sulla sinistra

B La cronologia sonar a 200 kHz sulla destra.

Il guadagno può essere regolato indipendentemente per ciascuna frequenza (vedere sezione 8-6). La scala si applica ad entrambe le frequenze (vedere sezione 8-5).

9-5 Visualizzazione sonar A-scope



Il display visualizza la cronologia sonar sulla sinistra e la visualizzazione A-scope sulla destra. L'A-Scope mostra:

A, B, C Le intensità degli echi ricevuti correntemente da differenti profondità - più lunga è la linea orizzontale più forte è il segnale:

- A Echi di rumore indesiderati.
- B Echi da pesce e dal fondale
- C L'eco più forte, di solito dal fondale

D Una linea verticale che mostra la soglia, l'eco più debole da visualizzare nella cronologia sonar

E Una linea verticale che mostra la regolazione del guadagno; gli echi oltre quest'intensità verranno visualizzati come la massima intensità di segnale

Usare l'A-Scope per regolare il guadagno e la soglia manualmente (vedi sezione 8-6).

Regolazione guadagno e soglia

E'conveniente utilizzare la visualizzazione A-scope durante la regolazione manuale del guadagno e della soglia Seguire questa procedura per la regolazione del guadagno e della soglia in circostanze normali:

1 Passate al display sonar (vedi sezione 9). Se necessario, premere + o − per regolare la scala in modo da rendere visibile il fondale.

2 Se necessario, selezionare la frequenza per la quale si vuole regolarne i settaggi. Premere, MENU selezionare `Frequenza` e selezionare `200 kHz` o `50 kHz`.

3 Premere, MENU selezionare sdoppia Sonar quindi selezionare Split A-scope.

4 Premere ENT per visualizzare la finestra del guadagno. Per regolare guadagno e soglia per una certa frequenza, premere ▲ o ▼ per selezionare il settaggio da regolare, quindi premere ◀ o ▶ per modificare il settaggio.

5 Mettere la soglia a zero.

6 Regolare il guadagno in modo che il picco del segnale forte dal fondo tocchi la linea di guadagno.

7 Regolare la soglia in modo che venga a trovarsi appena a destra del rumore.

8 Premere ESC per chiudere la finestra del guadagno.

9 Se necessario, ripetere questi passi per regolare guadagno e soglia anche per l'altra frequenza.

Nota: Un'alta regolazione del guadagno farà visualizzare maggiori dettagli dagli echi deboli, come il pesce, ma per contro si perderanno dettagli dalla forte eco dal fondo.

Riconoscimento pesce

L'intensità d'eco visualizzata in modo A-scope può essere utile per riconoscere il tipo di pesce. Differenti specie di pesce hanno differenti dimensioni e forme di vesciche natatorie. L'aria dentro la vescica natatoria riflette l'impulso ultrasonico, di modo che l'intensità d'eco varia a seconda della specie del pesce concordemente con la dimensione e la forma della vescica natatoria.

Quando si cattura del pesce da un banco, osservare le specie e l'intensità d'eco mostrata in modo A-scope. Quindi, quando si osserverà nuovamente quella particolare eco, è probabile che si tratti della stessa specie.

Tipo di fondale

La forma dell'intensità d'eco mostrata in modo A-Scope può essere indicativa del tipo di fondo.

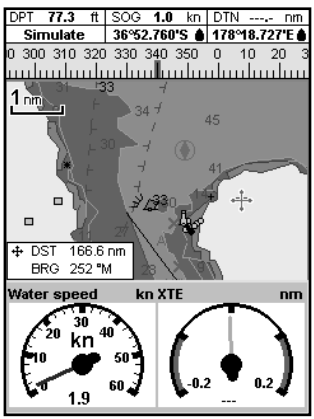
10 Visualizzazione indicatori

Il display degli indicatori indica i dati dell'imbarcazione, quali velocità dell'acqua, come indicatori analogici o digitali.

Per andare alla vista Indicatori premere DISP, selezionare `Mappa`, poi `Mappa+Indicatori` o selezionare `Sonar` poi `Sonar+Indicatori`.

Se necessario, premere DISP due volte per passare al display Indicatori (vedere la sezione 2-7-1).

Prima di usare il display indicatori, impostare `Range velocità`,`RPM Max` e `Flusso massimo di carburante` (vedere la sezione 17-11).



Modifica del display Indicatori

1 Andare al display Indicatori e premere. MENU

2 Per selezionare il tipo di indicatore.

   i Selezionare `Tipo di indicatore`.

   ii Selezionare `Analogico` (tondo) o `Digitale` (numeri).

3 Per selezionare le dimensioni dell'indicatore.

   i Selezionare `Dimensioni indicatore`.

   ii Selezionare `Piccolo`, `Medio` o `Grande`.

4 Per modificare i dati visualizzati:

   i Selezionare `Impostazione indicatore`.

   ii Per modificare un indicatore:

      a Premere i tasti cursore per evidenziare l'indicatore.

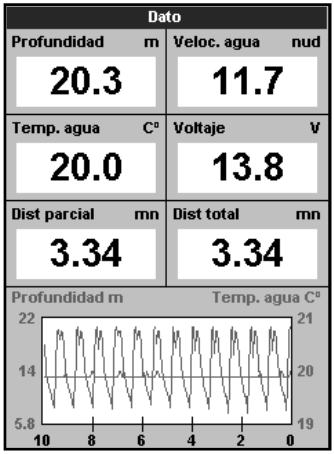
      b Premere ENT per visualizzare un menu di elementi dati.

      c Selezionare un elemento dati disponibile sul sistema.

   iii Ripetere la procedura di cui sopra per impostare gli altri indicatori.

5 Premere ESC per tornare al display Indicatori.

11 Visualizzazione dati



Il display dati ha grandi campi dati alfanumerici ed un grafico della profondità e della temperatura dell'acqua se disponibili. Per andare alla vista dati, premere DISP selezionare `Altro`, poi selezionare `Dati`.

Per selezionare quali dati visualizzare:

1 Premere MENU e selezionare `Impostazione dati`.

2 Per modificare un campo dati:

   i Premere i tasti cursore per evidenziare il campo.

   ii Premere ENT per visualizzare un menu di elementi dati.

   iii Selezionare un elemento dati disponibile sul sistema oppure selezionare `Nessuno` per lasciare il campo vuoto.

3 Ripetere la procedura di cui sopra per impostare gli altri campi dati.

4 Premere ESC

12 Funzioni carburante e visualizzazione

Le funzioni carburante richiedono l'installazione di sensori carburante opzionali.

12-1 Quando aggiungere o rimuovere carburante

Quando si aggiunge carburante su un' imbarcazione sprovvista di sensori di livello carburante SmartCraft, è necessario comunicarlo all'unità TRACKFISH, in caso contrario le indicazioni `RESTANTE`, `AUTONOMIA` e l'allarme di carburante insufficiente saranno inutili.

A Quando si riempie completamente un serbatoio

1 Riempire il serbatoio.

2 Premere MENU una o più volte fino alla visualizzazione del menu `Impostazione` dopodiché selezionare `Carburante`.

3 Selezionare `Serbatoio pieno`.

Nota: i serbatoi sottopavimento sono spesso difficili da riempire allo stesso livello a causa delle sacche di aria che si vengono a formare. Con serbatoi sottopavimento:

- Portare l'assetto della barca sullo stesso angolo rispetto all'acqua ogni volta che si esegue la procedura A.
- Per l'aggiunta del carburante usare la maggior parte delle volte la procedura B, ma riempire completamente il serbatoio e seguire la procedura A ogni decimo rifornimento.

B Quando si riempie parzialmente un serbatoio

1 Prima di aggiungere carburante, andare alla visualizzazione carburante ed annotarsi il valore riportato sotto `Restante`, questo è la quantità di carburante attualmente nel serbatoio.

2 Aggiungere carburante al serbatoio annotandosi la quantità aggiunta.

3 Sommare i due importi per calcolare la quantità di carburante complessiva attualmente nel serbatoio.

4 Premere MENU una o più volte fino alla visualizzazione del menu `Impostazione` dopodiché selezionare `Carburante`.

5 Impostare `Restante` sulla quantità calcolata come carburante attualmente contenuto nel serbatoio.

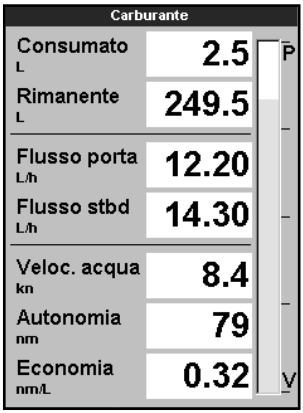
Nota: se si adotta la procedura B ogni volta che si aggiunge carburante, si accumulerà un piccolo errore poiché è difficile misurare esattamente la quantità di carburante che viene aggiunta. Per evitare questo problema, riempire completamente il serbatoio e seguire la procedura A a ogni decimo rifornimento.

C Quando si rimuove carburante

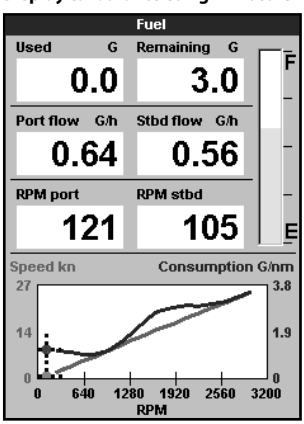
Ripetere la procedura B, ma sottrarre il carburante levato dalla quantità originale di carburante nel serbatoio per calcolare la quantità rimasta.

12-2 Display carburante

Display carburante senza giri motore



Display carburante con giri motore



Per andare alla schermata Carburante, premere DISP, selezionare `Altro`, poi selezionare `Carburante`. Il display sarà diverso se è disponibile il regime di giri del motore (richiede l'installazione di SmartCraft o sensori diesel):

La schermata Carburante mostra

Usato

La quantità complessiva di carburante utilizzata da quando è stato eseguito l'ultimo azzeramento con il comando di Cancella rimanente.

Rimanente

La quantità di carburante rimanente nel serbatoio.

Consumo

Il consumo orario di carburante. Nel caso di installazioni a due motori, il flusso di carburante per ciascun motore è indicato separatamente. Questo è utile per verificare che ambedue i motori abbiano stesso carico.

Velocità

Se l'unità TRACKFISH è dotata sia di GPS che di sensore velocità a mulinello è possibile selezionare quale utilizzare. La scelta influisce sull'Autonomia e Economia calcolati (vedere la sezione 17-5 Sorgente velocità).

Se l'unità TRACKFISH utilizza un sensore a mulinello per misurare la velocità, allora la velocità deve essere attentamente calibrata (per calibrare il mulinello TRACKFISH, vedere la sezione 17-11).

Consumo

Il carburante utilizzato per ogni unità di distanza percorsa. Più piccolo è questo numero, migliore sarà l'economia del carburante. Regolare assetto e gas per ottenere il minore consumo.

Economia

L'economia è la distanza percorsa per unità di carburante consumata. Il TRACKFISH calcola questo dalla velocità dell'imbarcazione e dal carburante consumato. Maggiore è questo numero, migliore sarà l'economia del carburante

Autonomia

L' autonomia massima di distanza percorribile al corrente flusso di consumo di carburante.

12-3 Curve di consumo carburante

Una curva di consumo carburante è uno strumento efficace per valutare il rendimento di un'imbarcazione in condizioni diverse e per aiutare a condurre l'imbarcazione alla velocità più economica rispetto alle condizioni. Le curve di consumo del carburante richiedono RPM motore, e questo a sua volta richiede l'installazione di SmartCraft o di sensori diesel.

12-3-1 Creazione di una curva di consumo carburante

La creazione di una curva carburante richiede la navigazione della barca su una linea retta al massimo dei giri motore del motore per un periodo di 15 minuti.

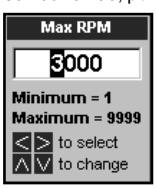
Per la prima curva, scegliere un giorno tranquillo con poco vento e poca corrente con un carico tipico dell'imbarcazione e lo scafo pulito. Dopodiché sarà possibile approntare curve carburante per condizioni diverse di imbarcazione., tempo e mare. Confrontare queste con la prima curva per vedere come cambia il rendimento dell' imbarcazione con condizioni diverse.

Creare una curva

1 Avviare la navigazione in linea retta.

2 Premere MENU una o più volte fino alla visualizzazione del menu Impostazione dopodiché selezionare `Carburante`.

3 Selezionare `Curva consumo di carburante`, poi selezionare `Nuovo`.

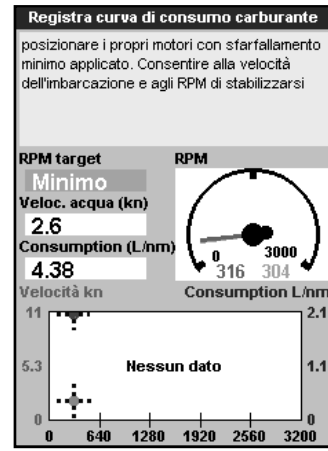


4 Inserire un regime massimo di giri adatto per il motore. Non usare il numero di giri massimo fornito dal fabbricante.

5 L'unità TRACKFISH poi chiede di impostare il regime minimo. Impostare il gas per il regime minimo; su imbarcazioni con due motori impostare lo stesso regime di minimo.

Adesso, non modificare la velocità del motore Attendere circa 60 secondi affinché la barca si stabilizzi e premere ENT. Attendere che l'unità TRACKFISH registri i dati.

6 L'unità TRACKFISH poi chiede la posizione del gas per ottenere il numero di giri target. Sulle barche con motori doppi impostare ambedue i motori sul numero di giri più o meno preciso. Quando i giri del motore sono corretti, il box RPM diventa verde A questo punto, non cambiare la velocità del motore. Attendere circa 60 secondi per la 'stabilizzazione della barca'assicurandosi che il box RPM target rimanga vede. Quindi premere ENT. Attendere che l'unità TRACKFISH registri i dati.



7 L'unità TRACKFISH ripete il passaggio di cui sopra per registrare dati fino al regime massimo di giri.

Dopodiché l'unità TRACKFISH chiede se si vuole salvare la curva. Selezionare Sì. L'unità TRACKFISH chiede l'assegnazione di un nome per la curva. Modificare il nome predefinito se richiesto e premere ENT La nuova curva è registrata.

Nota

per interrompere la necessità di creare una curva ogni volta, premere ESC.

12-3-2 Gestione delle curve di consumo carburante

Registrare varie curve per condizioni diverse.

Assegnare un nuovo nome a una curva

1 Premere MENU una o più volte fino alla visualizzazione del menu Configurazione dopodiché selezionare `Carburante`.

2 Selezionare `la curva di consumo Carburante`. Selezionare `Nome`, premere ENT e selezionare il nome della curva da rinominare.

3 Selezionare `Rinomina` e premere ENT. Modificare il nome e premere ENT.

Cancellazione di una curva

1 Premere MENU una o più volte o fino alla visualizzazione del menu di Impostazione, dopodiché selezionare `Carburante`.

2 Selezionare `la curva di consumo Carburante`. Selezionare `Nome`, premere ENT e selezionare il nome della curva da cancellare.

3 Selezionare `Cancella` e premere ENT.

12-3-3 Uso delle curve di consumo carburante

Una curva di consumo carburante viene visualizzata sul display carburante:

a Per un'imbarcazione con due motori, tenere il regime di giri di ambedue motori simile durante l'uso della curva.

b Ulteriori informazioni riguardo alle curve di consumo carburante sono disponibili nel *Manuale di installazione e uso dei sensori di flusso diesel Navman.*

Visualizzazione di una curva

1 Per andare alla vista Carburante, premere, DISP selezionare `Altro`, poi selezionare `Carburante`.

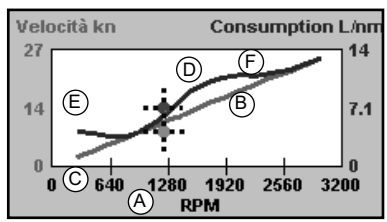
2 Premere MENU, premere ENT e selezionare il nome della curva da visualizzare sul display carburante.

Uso di una curva

Confrontare ora le prestazioni dell'imbarcazione, al numero di giri corrente, con le prestazioni della barca quando è stata creata la curva. Si possono confrontare ora le prestazioni dell' imbarcazione con una curva creata in condizioni ideali o con un curva creata in condizioni simili.

Informazioni contenute in una curva

A Numero di giri motore corrente dell'imbarcazione in questo momento. Per una barca dotata di due motori, il numero di giri è la media del numero di giri dei due motori.



B Curva rossa: le velocità della barca a diversi regimi di giri registrati al momento della creazione di questa curva carburante.

C Contrassegno rosso: velocità corrente dell'imbarcazione. Questo contrassegno è sotto la curva rossa indicando che la velocità corrente con questo regime di giri è inferiore a quella del momento in cui è stata registrata la curva.

D Curva blu: il consumo del carburante a diversi regimi di giri registrati al momento della creazione di questa curva carburante.

E Contrassegno blu: il consumo attuale di carburante. Questo contrassegno é sopra la curva blu indicando che il consumo di carburante è maggiore di quello del momento in cui è stata registrata la curva.

F Se la curva blu ha una caduta, allora la conduzione della barca a questo regime di giri fornirà la migliore velocità per un consumo di carburante inferiore.

13 Display maree

Il display maree è disponibile sulle mappe C-MAP. La visualizzazione delle maree indica le informazioni relative alle maree alla stazione maree per la data selezionata.

Nota: Per la visualizzazione corretta delle maree è necessario che la differenza oraria locale sia impostata (vedere sezione 14-11)

Per mostrare il display delle maree per la stazione più vicina alla barca, premere DISP, selezionare `Altro`, poi selezionare `Maree`.

Per andare alla visualizzazione per una qualsiasi stazione di rilevamento:

1 Nella schermata mappa, premere MENU e selezionare `Trova`.

2 Selezionare `Stazioni rilevamento maree`.

3 Viene visualizzato un elenco di stazioni. Selezionare la stazione da visualizzare. La carta viene nuovamente tracciata con la stazione al centro.

4 Premere MENU e selezionare `Informazioni mappa`.

5 Selezionare `Altezza marea`.

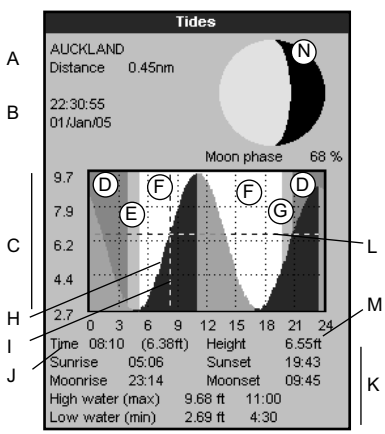
Selezione della data della carta maree

1 Premere MENU.

2 Selezionare `Oggi`, `Giorno successivo` o `Giorno precedente`.

Per selezionare una data diversa da queste, selezionare `Imposta data`, modificare la data, quindi premere ENT.

La visualizzazione maree indica i dati per la data selezionata



A Nome stazione marea e distanza dall'imbarcazione

B Ora corrente e data prescelta per la visualizzazione

C Mappa delle maree

D Notte

E Alba

F Giorno

G Tramonto

H Altezza marea

I Cursore del tempo, una linea punteggiata verticale Premere ◀ o ▶ per spostare lateralmente il cursore

J Ora del cursore e altezza della marea in quel momento

K Dati per la data prescelta

L Cursore altezza marea, una linea orizzontale punteggiata. Premere ▲ o ▼ per spostare il cursore verso l'alto o verso il basso.

M Altezza del cursore sulla mappa delle maree

N Fase lunare per la luna all'ora corrente del giorno prescelto

14 Visualizzazione scheda utente

Un scheda utente C-MAP™ è una scheda plug-in opzionale sulla quale è possibile memorizzare file dati (vedere la sezione 1-4). I file sono di tre tipi: waypoint, rotte o un tracciato.

Per andare alla schermata scheda utente premere DISP selezionare Altro, poi selezionare Scheda Utente.

Nota

1 Prima di usare una scheda utente, rimuovere eventuali schede cartografiche inserite e inserire la scheda utente Quando si è terminato l'uso della scheda utente, rimuovere la scheda utente e inserire nuovamente la scheda cartografica (vedere la sezione 1-3).

2 Le vecchie schede a 5 volt non sono supportate

La scheda utente comprende:

Elenco dei file

Un elenco dei file presenti su ogni scheda utente inserita nel TRACKFISH. Se il numero di file da elencare supera lo spazio disponibile sul display, premere + o − per scorrere una pagina alla volta verso l'alto o verso il basso.

Waypoint, Rotte

Il numero dei waypoint e rotte attualmente inseriti nel TRACKFISH.

Da Traccia 1 a Traccia 5

Il numero dei punti inclusi nelle tracce da 1 a 5 correntemente nel TRACKFISH.

Nota:

1 Per salvare i dati del TRACKFISH sulla scheda utente, usare il comando Salva (vedere sotto).

2 I dati memorizzati sulla scheda utente e visualizzati nell'elenco dei file non sono disponibili per l'uso con TRACKFISH fino a quando questi non vengono caricati sul TRACKFISH con il comando CARICA (vedere sotto).

Memorizzazione dei dati sulla scheda utente

Questo comando salva tutti i waypoint e le rotte del TRACKFISH, o uno dei tracciati del TRACKFISH sulla scheda utente.

1 Premere MENU e selezionare `Salva`.

2 Selezionare `Waypoint`, `Rotte` o `Tracciati`.

3 Per i `Tracciati`, selezionare il numero del tracciato che si desidera salvare.

4 Viene creato un nuovo file. Modificare il nome se necessario. Il nuovo file viene visualizzato nell' elenco dei file.

Caricamento sul TRACKFISH dei dati presenti sulla scheda utente

Questo carica un file dalla scheda utente sul TRACKFISH.

- Un file waypoint: i nuovi waypoint vengono aggiunti ai waypoint già presenti nel TRACKFISH. Se un nuovo waypoint ha lo stesso nome di un waypoint esistente ma dati diversi, il TRACKFISH visualizza entrambi i waypoint. Selezionare:

  `Salta:` non carica il nuovo waypoint.

  `Sostituisci`: carica il nuovo waypoint e sostituisce quello esistente.

  `Salta tutti`: non carica nessuno dei nuovi waypoint che hanno lo stesso nome di waypoint esistenti.

Sostituisci tutti: carica tutti i nuovi waypoint che hanno lo stesso nome di waypoint esistenti; i nuovi waypoint sostituiscono i waypoint esistenti.

- Un file rotte: le nuove rotte vengono aggiunte alle rotte già presenti nel TRACKFISH. Se una nuova rotta ha lo stesso nome di una rotta esistente ma dati diversi, il TRACKFISH chiede quale rotta conservare.
- Un file tracciato: il nuovo tracciato sostituisce il tracciato esistente nel TRACKFISH.

Per caricare un file sul TRACKFISH:

1 Selezionare il file che si desidera caricare.

2 Premere MENU e selezionare `Carica`.

Eliminazione di un file da una scheda utente

1 Selezionare il file che si desidera eliminare.

2 Premere MENU e selezionare `Elimina`.

3 Selezionare `Sì` per confermare.

Lettura delle informazioni del file

Si possono leggere i nomi dei file dalla scheda utente visualizzandoli. La lettura non carica alcun file dati nel TRACKFISH. Normalmente non dovrebbe esserci la necessità di effettuare quest' operazione.

1 Premere MENU e selezionare `Scheda`.

2 Selezionare `Leggi`.

Formattazione della scheda utente

La formattazione prepara la scheda utente per l'uso. Formattare la scheda nel caso compaiano messaggi di errore che indicano la mancanza di formattazione della scheda. Qualsiasi file dati presente sulla scheda viene eliminato.

1 Premere MENU e selezionare Scheda.

2 Selezionare Formatta.

3 Selezionare Sì per confermare.

⚠ Attenzione: non formattare una scheda mappe.

Ordinare i nomi dei file

Questo comando ordina i nomi dei file visualizzati.

1 Premere MENU e selezionare Ordina.

2 Selezionare per `Nome`, `Tipo` o `Ora`.

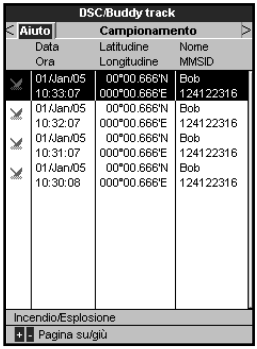
15 Visualizzazione tracce DSC/Buddy

Il Buddy track richiede la presenza di una radio opzionale Navman DSC VHF. Il Buddy track (tiene traccia di altre imbarcazioni che abbiano le rispettive radio DSC collegate ai loro ricevitori GPS tramite NavBus e che siano in banda VHF. Per informazioni su come installare ed utilizzare la radio VHF per la funzione buddy track, vedere il manuale operativo della radio.

Per andare alla visualizzazione DSC/Buddy track, premere DISP selezionare `Altro`, quindi premere ◀ o ▶ per selezionare una delle tre schermate: Soccorso, Chiamata o Buddy track

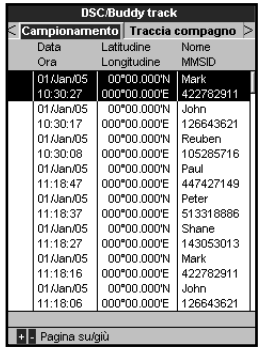
Se vi sono più oggetti di quelli che possono entrare nel display, premere + o − per vedere gli altri.

15-1 I display principali



Soccorso (chiamata)

Le imbarcazioni che hanno inviato messaggi di soccorso DSC e le loro posizioni.



Campionamento

Le imbarcazioni che sono state chiamate manualmente con la radio VHF, e la loro posizione in quel momento.

Traccia compagno

Imbarcazioni compagne dalla radio DSC. La radio periodicamente chiama le imbarcazioni ed aggiorna le loro posizioni.

Quando la vostra radio DSC riceve un messaggio di soccorso, il TRACKFISH crea un waypoint di soccorso in quella posizione. I waypoint di soccorso hanno nomi di default del tipo DSTRSS01. Il TRACKFISH visualizza un avviso di soccorso.

Selezionare:

- **OK** per ritornare a ciò che stavate facendo.
- **Display** per passare al modo Mappa e visualizzare la posizione dell'imbarcazione che sta inviando il messaggio di soccorso.

Posizioni imbarcazione

Le posizioni imbarcazione sul TRACKFISH possono differire dalle posizioni reali dell'imbarcazione:

Soccorso: La posizione è il waypoint di soccorso, che indica dove si trovava l'imbarcazione quando ha inviato il messaggio di soccorso.

Imbarcazioni chiamate: La posizione rappresenta dove si trovava l'imbarcazione quando è stata chiamata l'ultima volta.

Buddy track: La posizione rappresenta il punto in cui si trovava l'imbarcazione quando la vostra radio l'ha chiamata l'ultima volta.

Visualizzazione di un'imbarcazione sulla mappa

1 Premere ▲ o ▼ per selezionare un'imbarcazione.

2 Premere MENU e selezionare `Visualizza` Il TRACKFISH passa alla visualizzazione di mappa, con la posizione dell'imbarcazione selezionata nel mezzo (vedere posizione imbarcazione più sopra).

Andare ad un'imbarcazione.

1 Premere ▲ o ▼ per selezionare un'imbarcazione.

2 Premere MENU e selezionare `Vai a`. Il TRACKFISH inizia a navigare verso la posizione dell'imbarcazione (vedere posizione imbarcazione più sopra).

Creare un waypoint

Imbarcazioni chiamate e Buddy track (imbarcazioni compagne) non sono waypoint. Per creare un waypoint nella posizione di un'imbarcazione (vedere posizione imbarcazione più sopra):

1 Premere ▲ o ▼ per selezionare un'imbarcazione.

2 Premere MENU e selezionare `Crea waypoint`. Modificare i dati del waypoint se necessario (vedere la sezione 5-2-7).

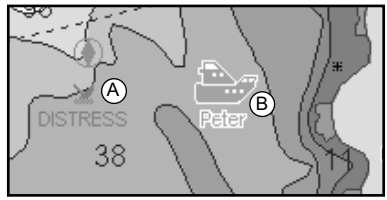
Editare un waypoint

Un segnale di soccorso crea un waypoint per l'imbarcazione oppure è possibile creare un waypoint alla posizione dell'imbarcazione chiamata. Per cambiare i dati di questi waypoint:

1 Premere ▲ o ▼ per selezionare un'imbarcazione.

2 Premere MENU e selezionare `Modifica waypoint`.

3 Modificare i dati del waypoint se necessario (vedere la sezione 5-2-7).



In modo Mappa:

A Le imbarcazioni che hanno richiesto soccorso sono waypoint di soccorso

B Le imbarcazioni compagne sono simboli di compagno

Cancellazione di un'imbarcazione

Alla visualizzazione di Soccorso o di Chiamata:

1 Premere ▲ o ▼ per selezionare un'imbarcazione.

2 Premere MENU e selezionare `Elimina`. L'imbarcazione viene eliminata da quella schermata. Per cancellare ogni waypoint imbarcazione manualmente (vedere sezione 5-2-5).

Le imbarcazioni Buddy track scompaiono automaticamente dalla visualizzazione Buddy track quando la vostra radio DSC non riceve più il loro segnale.

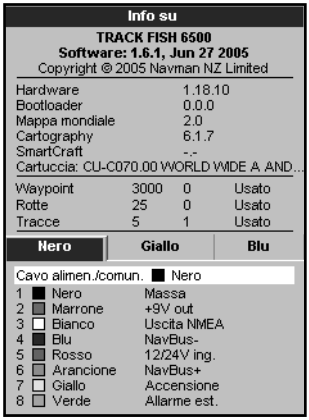
Cancellazione di tutte le imbarcazioni

Alla visualizzazione di Soccorso o di Chiamata:

1 Premere ▲ o ▼ per selezionare un'imbarcazione.

2 Premere MENU e selezionare `Elimina tutte`. Tutte le imbarcazioni sono cancellate da quella schermata e tutti i waypoint d'imbarcazione vengono cancellati.

16 Display informativo



Per visualizzare il display informativo, premere, DISP selezionare `Altro`, poi selezionare `Informazioni`. Premere ◀ o ▶ per selezionare la direzione della virata

La schermata Informazioni mostra:

- La versione del software e la data.
- La versione della carta mondiale.
- Eventuali schede inserite.
- Il numero dei waypoint e tracciati attualmente inseriti nel TRACKFISH.
- Informazioni relative al cablaggio per le connessioni del TRACKFISH.

Nel caso poco probabile della necessità di contattare un rivenditore Navman per assistenza, avere a portata di mano il numero di versione del software e la data.

17 Impostazione del TRACKFISH

Il TRACKFISH dispone di varie caratteristiche avanzate che vengono impostate tramite il menu di impostazione. Si raccomanda di familiarizzarsi con il funzionamento dell'unità usando le impostazioni predefinite prima di effettuare modifiche in questi menu.

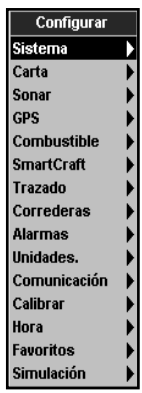
Per andare al menu con le impostazioni opzionali, premere MENU una o più volte per visualizzare il menu impostazioni, dopodiché selezionare un'opzione.

Nota:

1 Le opzioni del menu impostazioni sono spiegate nelle seguenti sezioni.

2 La sezione 2-1 come impostare o modificare dati nei menu di impostazione.

3 I dati di impostazione disponibili dipendono dai sensori opzionali e dalla strumentazione installata.

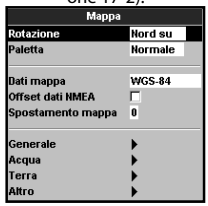


Menu di impostazione delle opzioni

Sono mostrate le impostazioni predefinite di fabbrica. I dati di impostazione disponibili dipendono dai sensori opzionali e strumentazione installati.

Sistema (vedere la sezione 17-1).

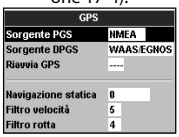
Mappa (vedere la sezione 17-2).



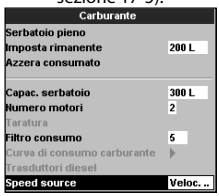
Generale, Acqua, Terra e altri sottomenu (17-2)

Sonar (vedere la sezione 17-3).

GPS (vedere la sezione 17-4).



Carburante (vedere la sezione 17-5).

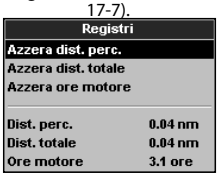


SmartCraft

(vedere il *manuale di installazione e uso del Gateway SmartCraft*)

Tracciato (vedere la sezione 17-6).

Registri (vedere la sezione 17-7).



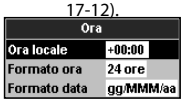
Allarmi (vedere la sezione 17-8).

Unità (vedere la sezione 17-9).

Comunicazioni (vedere la sezione 17-10).

Taratura (vedere la sezione 17-11).

Ora (vedere la sezione 17-12).

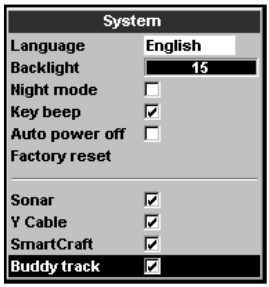


Preferiti (vedere la sezione 17-13).

Modo simulazione (vedere la sezione 17-14)

17-1 Impostazione > Sistema

Premere MENU una volta o fino alla visualizzazione del menù di `Impostazione`, dopodiché selezionare `Sistema`:



Lingua

Seleziona la lingua per i display. Le opzioni sono: inglese, italiano, francese, tedesco, spagnolo, olandese, svedese, portoghese, finlandese e greco.

Suggerimento: Nel caso fosse impossibile leggere la lingua corrente, l'impostazione relativa alla lingua è il primo elemento del menu di sistema.

Retroilluminazione

Seleziona il livello di retroilluminazione per tasti e display (vedere inoltre la sezione 2-3)

Modo notte

Il modo notte imposta la tavolozza per tutti i display.

☐ Tavolozza normale, per la luce diurna

☑ Tutti i display hanno una tavolozza ottimizzata per il funzionamento notturno.

Vedere inoltre la sezione 2-3. Per modificare solo la tavolozza della cartografia, vedere la sezione 17-2.

Bip tasti

Abilita e disabilita l'emissione di un bip alla pressione di un tasto.

Autoaccensione esclusa

Vedere la sezione 2-2.

Ripristino valori di fabbrica

Questa opzione riporta tutte le impostazioni dell'unità TRACKFISH (eccetto la lingua, waypoint e rotte) alle impostazioni predefinite di fabbrica indicate nei menù di impostazione.

Sonar

☐ Disabilità eventuali trasduttori sonar e disabilita le funzioni sonar.

☑ È installato un trasduttore sonar. Abilita il funzionamento con sonar

Vedere la sezione 18-6.

Cavo Y

☐ Non è installato un cavo Y GPS/carburante.

☑ È installato un cavo Y GPS/carburante.

Vedere la sezione 18.

SmartCraft

☐ Non è installato un gateway SmartCraft. Disabilita le funzioni SmartCraft.

☑ È installato un gateway SmartCraft. Abilita funzionamento SmartCraft.

Vedere la sezione 18-10.

Traccia compagno

☐ Non è installata una radio DSC VHF. Disabilita rileva posizione compagno

☑ È installata una radio DSC VHF. Abilita rileva posizione compagno

Vedere la sezione 18-9.

Premere MENU una o più volte o fino alla visualizzazione del menu di Impostazione, dopodiché selezionare Mappa:

Rotazione

Le opzioni per la rotazione della mappa sono:

Nord su: il nord viene visualizzato sempre nella parte superiore della visualizzazione della mappa.

Tracciato su: la mappa viene ruotata in modo che la direzione della barca si trovi sempre nella parte superiore del display. Questa opzione è utile per la navigazione in porti stretti o sui fiumi. Quando il TRACKFISH chiede una deviazione di rotta, questo esprime quanto la direzione dell'imbarcazione deve cambiare affinché la mappa venga nuovamente tracciata.

Suggerimento: se la mappa viene ritracciata troppo frequentemente, aumentare l'impostazione dello scarto di rotta.

Rotta su: questa opzione è disponibile solo se l'imbarcazione sta navigando verso una destinazione. La mappa viene ruotata in modo che la rotta tracciata verso la destinazione sia verticale.

Tavolozza

Selezionare la combinazione di colori per il display LCD.
Le opzioni sono:

Normale

Giorno: colori più vivaci, con una migliore visibilità alla luce del sole.

Notte: colori invertiti per la notte, per garantire la visione notturna.

Dati mappa

Le posizioni di TRACKFISH GPS sono basate su una base di riferimento mondiale (datum) conosciuta con la denominazione di WGS 84. Gran parte della cartografia cartacea è basata sul WGS 84. Tuttavia, alcune carte nautiche su carta sono basate su altri dati. In questi casi, la latitudine e longitudine di oggetti sul display mappa del TRACKFISH divergono dalle coordinate di longitudine e latitudine degli stessi oggetti sulle carte nautiche su carta. Questo si applica a tutti gli oggetti, quali l'imbarcazione, i waypoint, i tracciati, le linee di latitudine e longitudine e altri elementi cartografici quali terreno, rocce, boe e linee batimetriche.

Usare `Dati mappa` per selezionare i dati mappa di TRACKFISH da far corrispondere con i dati mappa della mappa su carta. Allora, le coordinate di latitudine e longitudine degli oggetti visualizzati sul TRACKFISH verranno modificati per corrispondere alle coordinate delle carte nautiche su carta.

Impostazione dei dati mappa

1 Nel menu di impostazione Mappa, selezionare `Dati mappa`.

2 Selezionare i dati mappa per la carta nautica cartacea che si sta utilizzando.

3 Quando si seleziona un riferimento diverso da WGS 84 il TRACKFISH chiede se si desidera applicare la correzione riferimento NMEA (vedere sotto).

⚠ Avvertenza: quando si passa a una mappa con un datum diverso, modificare nuovamente il datum mappa di TRACKFISH.

Offset dati NMEA

Quando si seleziona un datum mappa diverso da WGS 84, la correzione del datum mappa può essere applicata alle coordinate di longitudine e latitudine inviate sull'uscita TRACKFISH NMEA:

☐ Le coordinate di longitudine e latitudine visualizzate su qualsiasi ripetitore NMEA non corrispondono alle coordinate del TRACKFISH. Le coordinate di latitudine e longitudine trasmesse su qualsiasi trasmettitore NMEA VHF saranno le stesse coordinate presenti su una carta WGS 84.

☑ Le coordinate di longitudine e latitudine visualizzate su qualsiasi ripetitore NMEA corrispondono alle coordinate del TRACKFISH. Tuttavia, le coordinate di latitudine e longitudine trasmesse su qualsiasi trasmettitore NMEA VHF avranno un leggero scarto rispetto alle coordinate presenti su una carta WGS 84.

Spostamento mappa

⚠ Avvertenza: lo spostamento mappa serve ad eliminare gli scarti minori. Non deve essere utilizzato se è disponibile il datum corretto. Usare la funzione di spostamento mappa con grande attenzione: una applicazione errata può comportare posizioni errate dell'imbarcazione.

Alcune carte nautiche hanno errori di posizione considerevoli. Per correggerli applicare uno spostamento di mappa. Dopo uno spostamento di mappa:

- Le posizioni delle caratteristiche cartografiche (quali terreno, rocce, boe e linee di batimetriche) si spostano nella visualizzazione della mappa su TRACKFISH nella posizione in cui dovrebbero essere.
- Le posizioni dell'imbarcazione, i waypoint, i tracciati e le linee di latitudine e longitudine sul display dei mappa del TRACKFISH rimangono invariati.

Applicazione di uno spostamento di mappa:

1 Portare l'imbarcazione in una posizione conosciuta, ad esempio un posto di ormeggio in un porticciolo.

2 Nel menu di impostazione Mappa, selezionare `Correzione mappa`.

3 Spostare sulla mappa il cursore nella posizione reale dell'imbarcazione.

4 Premere MENU e selezionare `Imposta`.

5 Premere ESC per impostare la nuova correzione di mappa.
The boat will now be displayed at its actual location.

Annullamento della correzione di mappa

L'annullamento della correzione di mappa rimuove qualsiasi correzione di mappa applicata alle caratteristiche cartografiche sulla visualizzazione di mappa di TRACKFISH.

1 Nel menu di impostazione Mappa, selezionare `Correzione mappa`.

2 Premere MENU e selezionare `Annulla`.

3 Premere ESC.

Sottomenu generale

Modalità plotter: ☐ possono essere visualizzate solo le scale disponibili sulla scheda mappa.

☑ Se si preme ⊕ o ⊖ per selezionare una scala per la mappa che non è disponibile sulla scheda, il display della mappa passerà a questa scala ma il sistema visualizzerà solamente la posizione della barca e tracciato (se abilitato). Il resto del display rimane bianco con linee reticolari nere e nessuna visualizzazione di informazioni relative al display. Questo è utile per zoomare su una piccola scala per individuare piccoli movimenti dell'imbarcazione o nel caso in cui non esistano carte dettagliate della zona.

Livelli di miscelazione: Mescola mappe a basso dettaglio con mappe a dettaglio maggiore sui margini delle mappe.

☐ :La mappa a basso dettaglio non è mostrata.

☑ :Mappa a basso dettaglio visualizzata, richiede più tempo per essere ridisegnata.

Antiaffollamento: ☐ Nomi ed icone visualizzate. **Nota:** questo è indipendente dalle variazioni di dettaglio visualizzate a differenti livelli zoom.

☑ nasconde alcuni dei nomi e icone meno importanti per migliorare la leggibilità della mappa.

Dati a valore aggiunto: ☑ Dati relativi alla mappa marina visualizzati

Rotta programmata: L'unità TRACKFISH è in grado di stimare la rotta dopo un dato periodo di tempo, sulla base della velocità corrente e l'orientamento (vedere la sezione 3-4). Le opzioni sono 2 minuti, 10 minuti, 30 minuti, 1 ora, 2 ore o spento.

Scala CDI: Vedere Appendice C. Le opzioni sono: 0,05; 0,1; 0,2; 0,5;1,0; 2,0;4,0 e 10,0 unità di distanza.

Griglia Lat/lon: ☑ visualizza la griglia di latitudine e di longitudine.

Confini: Visualizza i confini delle zone in cui è disponibile una copertura di mappa più dettagliata: Auto visualizza i successivi quattro livelli di dettaglio; Attivo mostra tutti.

Dimensioni testo/icone: Seleziona le dimensioni per il testo e le icone della mappa.

Sottomenu acqua

Caratteristiche dell'acqua: ☑ visualizza la natura del fondale marino (p. es., M sta per zona fangosa) e le icone delle stazioni maree.

Linee batimetriche: Visualizza le curve batimetriche sott'acqua tra `Bath & dndgs min` e `max`.

Spot scandaglio: Visualizza le curve batimetriche sott'acqua tra `Bath & dndgs min` e `max`.

Bath & sndgs min: La minima profondità per `Batimetriche` e `Spot scandaglio`.

Bath & sndgs max: La massima profondità per `Batimetriche` e `Spot scandaglio`.

Flusso marea: ☑ visualizza i flussi dinamici di marea: frecce sulla mappa indicano la corrente di marea attuale ed il suo orientamento (richiede fix GPS e una scheda NT-MAX)

Sottomenu terra

Caratteristiche di terra ☑ visualizza caratteristiche di terra, per esempio regioni, fiumi, strade, ferrovie, aeroporti. [nota: la posizione di questa opzione è cambiata dal T5380]

Elevazione terra ☑ visualizza l'orografia del terreno, ombreggiato come le profondità (richiede una scheda NT Max)

Sottomenu Altro

Waypoint: Visualizza i waypoint: `Nascondi tutto` visualizza solo i waypoint che si trovano su una rotta selezionata; `Selezionati` visualizza waypoint con la loro opzione di display impostata su Icona o I+N (icona più nome); `Mostra tutto` visualizza tutti i waypoint (vedere la sezione 5).

Nomi: ☑ visualizza i nomi dei luoghi.

Luci: Opzioni di illuminazione: `Off` nasconde tutti gli indicatori luminosi (non le icone); `No sectors` nasconde i settori; `On` visualizza i settori; `Animated` attiva l'animazione luminosa.
Nota: con l'animazione attivata i settori non sono visibili, l'animazione funziona soltanto in una visualizzazione di mappa singola o nella mappa di cima o in modo mappa + mappa

Nav-aids: Visualizza segnali (nebbia, radar, stazioni radio) e boe. `Int` e `US` selezionare il formato icona; `Simpl` visualizza icone semplificate.

Aree di attenzione: ☑ visualizza i confini delle zone di attenzione e icone informative; ⓘ le zone di attenzione sono zone importanti, quali punti di ancoraggio limitati o dove l'acqua è poco profonda.

17-3 Configurazione > Sonar

Premere MENU una o più volte o fino alla visualizzazione del menu di `Impostazione`, dopodiché selezionare `Sonar`:

Frequenza

Le scelte sono: `200 kHz`, `50 kHz` e `Mista`. Per informazioni riguardanti la selezione di una frequenza adatta per le condizioni dell'acqua, vedi sezione 8-3.

Scorr. velocità

Utilizzare questo comando per far scorrere la velocità sul display. Le scelte sono: `Molto veloce`, `Veloce`, `Medio`, `Lento` e `Pausa`. La profondità dell'acqua influenza la velocità del display.

Velocità maggiori di scorrimento in combinazione con una velocità bassa dell'imbarcazione (tipicamente fra 2 e 6 nodi) mostrano i maggiori dettagli pesce. `La velocità di scorrimento Media` o `Lenta` fa visualizzare l'informazione sonar per un periodo di tempo più lungo, ma con minori dettagli (vedere Sezione 8-2).

Simboli pesce

Il TRACKFISH visualizza sempre echi dal pesce (archi di pesce, vedere sezione 8-4). Se i simboli pesce sono attivi, un simbolo è visualizzato sopra l'arco (vedere sezione 8-4). Le opzioni sono:

- `Off`: Non viene visualizzato nessun simbolo pesce.
- `Fun` o `Normale`: Viene visualizzato il simbolo pesce.
- `Fun + profondità` o `Normale + profondità`: Viene visualizzato il simbolo pesce con la profondità accanto.

Filtro pesce

Utilizzate il filtro pesce per selezionare la minima dimensione del pesce che sarà visualizzata come un simbolo pesce e che farà scattare l'allarme pesce. Le opzioni sono: `piccolo`, `medio` e `grande`.

Sensibilità pesce

Seleziona la minima intensità di eco pesce che sarà visualizzata come simbolo pesce. Valori più elevati faranno visualizzare più simboli pesce.

Altezza carattere

Utilizzate questo comando per rimuovere o cambiare l'altezza della visualizzazione profondità sul display sonar. Le opzioni sono: `Piccolo`, `Medio` e `Grande`.

Tavolozza

Utilizzate questo comando per selezionare una tavolozza colori. Ogni colore all'interno della tavolozza rappresenta una diversa intensità d'eco, come verrà visualizzata sul display sonar.

Si possono scegliere cinque tavolozze colori: `Nero`, `Blu`, `Bianco`, `Vivido` e `8 colori`. Le prime quattro tavolozze mostrano più dettagli, ed ogni colore copre una gamma di segnale di 1,5 dB. La tavolozza ad `8 colori` visualizza meno dettagli, ed ogni colore copre una gamma di segnale di 3 dB.

Filtro interferenze

☐ Nessun filtro, settaggio normale.

☑ Filtra il segnale di eco per rimuovere interferenze transitorie e di picco come rumori di motori o scandagli di imbarcazioni vicine.

Filtro antirumori

Integra il segnale d'eco per ignorare fluttuazioni repentine. Selezionare Medio o Alto per produrre una linea di fondo più dolce - questo può essere utile per rivelare un fondale più profondo, ma comunque questo settaggio può anche eliminare echi di pesce. Selezionare Off per la migliore ricerca del pesce.

Lunghezza impulso

Questo comando può essere utilizzato per specificare la lunghezza dell'impulso ultrasonico trasmesso. Un impulso breve migliora i dettagli visualizzati ma contiene meno energia, pertanto non penetra nell'acqua così in profondità come un impulso più lungo.

Si può scegliere fra `Auto`, `Breve`, `Medio` o `Lungo`. Si raccomanda il settaggio `Auto`.

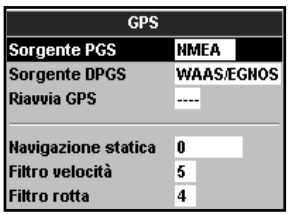
Potenza impulso

Questo comando può essere utilizzato per specificare la potenza dell'impulso ultrasonico trasmesso. Una bassa potenza risparmia batteria e produce una visualizzazione chiara in acque poco profonde.

Si può scegliere fra `Auto`, `Breve`, `Medio` o `Alto`. Si raccomanda il settaggio `Auto`.

17-4 Impostazione > GPS

Premere MENU una o più volte o fino alla visualizzazione del menu di Impostazione, dopodiché selezionare GPS:



Sorgente GPS

- **NMEA**: Utilizzare l'antenna GPS esterna fornita oppure una sorgente esterna GPS o DGPS connessa tramite NMEA (vedi sezione 18-12).
- **NavBus:** Usa una sorgente esterna GPS o DGPS connessa tramite NavBus (vedere la sezione 18-11).

Sorgente DGPS

Vedere sezione 18-5

Riavvia GPS

Vedere sezione 18-5

Navigazione statica

Quando l'imbarcazione si ferma o si muove molto lentamente, la velocità calcolata da GPS e la rotta diventano erronee. La navigazione statica permette il filtraggio dei valori erronei:

- Da 0,01 a 99,9:se la velocità della barca è inferiore a questa, la velocità viene visualizzata con zero e la rotta rimane invariata.
- 0 (Spento): vengono sempre utilizzati velocità e rotta calcolati.

Filtro velocità e rotta

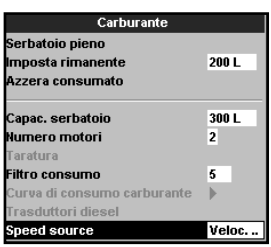
Le onde e il vento provocano una leggera fluttuazione della velocità e rotta dell'imbarcazione. Al fine di fornire letture stabili TRACKFISH calcola questi valori effettuando varie misurazioni e poi calcolandone una media.

- Un valore inferiore effettua la media delle misurazioni su un periodo più breve di tempo. Questo fornisce un valore più preciso, ma ha anche maggiori fluttuazioni.
- Un valore più alto effettua la media delle misurazioni su un periodo più lungo di tempo. Questo fornisce un valore più stabile ma ignora alcune variazioni reali della velocità.

Impostare i filtri di velocità e rotta sui valori più bassi in grado di fornire valori stabili di lettura. Ciascun filtro copre un range da 1 a 60 secondi oppure può essere Spento (0).

17-5 Impostazione > Carburante

L'impostazione del carburante richiede l'installazione di sensori per la benzina, diesel o SmartCraft opzionali. Impostare per prima cosa il Num motori per abilitare le funzioni carburante.



Avviso

Il consumo di carburante può cambiare drasticamente a seconda del carico dell'imbarcazione e delle condizioni del mare. Portare sempre una quantità di carburante sufficiente per il viaggio, più una riserva.

Premere MENU una o più volte fino alla visualizzazione del menu Impostazione, dopodiché selezionare Carburante:

Serbatoio pieno

Informa TRACKFISH che un serbatoio carburante è stato riempito (vedere la sezione 12-1).

Imposta rimanente

Informa TRACKFISH che del carburante è stato aggiunto o rimosso (vedere la sezione 12-1).

Azzera usato

Selezionare `Azzera usato` per impostare `Usato` (la quantità di carburante utilizzato) su zero. Effettuare questa operazione per iniziare a misurare la quantità di carburante utilizzata in un dato periodo di tempo o distanza.

Capac. serbatoio

Inserire la capacità del serbatoio carburante. Navman consiglia di misurare la capacità del serbatoio carburante scaricando completamente il serbatoio, riempiendolo alla massima capacità utilizzando la lettura della pompa di erogazione del carburante. Attenzione alle sacche d'aria, specialmente nei serbatoio sottopavimento.

Numero motori

Impostare il numero dei motori su `0`,`1` o `2`. Nel caso si selezioni `0` le funzioni carburante vengono disattivate.

Taratura

I sensori carburante SmartCraft e quelli diesel Navman sono calibrati in fabbrica e non dovrebbero mai necessitare di ricalibrazione. La taratura di sensori benzina Navman fornisce valori carburante più precisi.

Le installazioni a due motori richiedono la taratura di ciascun sensore carburante. Questo può essere fatto allo stesso momento usando due serbatoi trasportabili o in momenti diversi utilizzando un serbatoio trasportabile.

La taratura del(i) trasduttore(i) carburante richiede una misurazione precisa del consumo del carburante. Questa si ottiene al meglio usando un serbatoio trasportabile. Per garantire una taratura precisa sarà necessario utilizzare almeno 4 galloni (15 litri) di carburante.

Spesso è difficile riempire serbatoi sottopavimento allo stesso livello a causa delle sacche d'aria, quindi maggiore il carburante utilizzato, maggiormente precisa sarà la taratura.

Per tarare il(i) trasduttore(i) carburante, procedere come segue:

1. Registrare il livello del carburante nel (i) serbatoio(i).
2. Connettere il(i) serbatoio(i) trasportabile al motore tramite il(i) trasduttore(i) carburante.
3. Far girare il motore alla velocità di crociera normale fino a quando non siano stati consumati minimo 4 galloni (15 litri) di carburante per ciascun motore.
4. Verificare la quantità reale di carburante usato riempiendo nuovamente il serbatoio(i) trasportabile(i) al livello originale annotando le letture rilevate sull'indicatore della pompa di erogazione.
5. Selezionare `Carburante`. Usare i tasti cursore per modificare le letture per ciascun motore per farle corrispondere a quelle indicate dall'erogatore.
6. Premere ENT quando la lettura è corretta.

Nota: se le letture del carburante sembrano erronee dopo un po'di tempo, controllare per prima cosa la corretta installazione dei sensori carburante conformemente alle istruzioni per l'installazione fornite in dotazione, dopodiché consultare l 'Appendice B - Risoluzione dei problemi.

Filtro consumo

La maggioranza dei motori non utilizza il carburante dal serbatoio con un flusso costante. Per dare una lettura stabile del flusso di carburante TRACKFISH calcola i valori di flusso prendendo diversi valori e mediandoli. Usare il filtro di flusso per impostare il periodo di tempo sul quale verrà effettuata la media del flusso di carburante

Il filtro di flusso può essere impostato su un valore da `0` a `30` secondi. Usare il valore più basso in grado di fornire un flusso stabile. Solitamente un valore da 5 a 10 secondi sarà in grado di fornire un risultato soddisfacente per motori a due tempi con carburatore. I motori a iniezione o quattro tempi richiederanno un valore maggiore.

Questa impostazione influisce sulle letture relative al `Flusso carburante` e all'`Economia carburante` riportate sul display ma non influisce sulla lettura relativa al `Carburante consumato`.

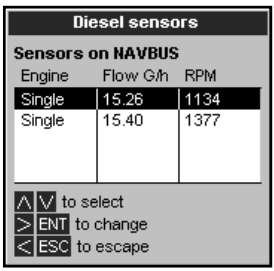
Curva di consumo carburante

Vedere la sezione 12-3.

Trasduttori diesel

Se l'imbarcazione ha doppi motori diesel e sensori diesel Navman selezionare i sensori diesel:

1 Nel menu di impostazione carburante, selezionare sensori diesel.



2 Il display visualizza il flusso di carburante e i giri al minuto dei due motori. Identificare quale linea porta i dati per il motore di babordo; per esempio, variare la velocità di un motore oppure tenere in funzione un motore solo e fermare l'altro.

3 Premere ▲ o ▼ per selezionare la linea portante i dati del motore di babordo. Premere ENT. Premere ▼ per selezionare babordo e premere ENT.

4 Ripetere i passi 2 e 3 per il motore di tribordo.

5 Premere ESC quando terminato.

Sorgente velocità

Quando è disponibile la velocità sia dal sensore a mulinello che da GPS, selezionare la sorgente per le letture relative alla velocità per i calcoli carburante. In presenza di corrente o marea, i risultati di queste velocità e calcoli relativi al carburante saranno diversi.

`Velocità dell'acqua`: Usare la velocità del sensore sulla ruota a pale (velocità dell'imbarcazione sull'acqua). Questo fornisce un dato più preciso per l'Economia.

`GPS`: Usare la velocità da GPS (velocità dell'imbarcazione relativa al terreno). Questo fornisce un dato più preciso per l'autonomia.

17-6 Impostazione > Tracciato

Premere MENU una volta o fino alla visualizzazione del menu di `Impostazione`, dopodiché selezionare `Traccia`:

Traccia schede e visualizza la rotta dell'imbarcazione sulla mappa (vedere la sezione 3-5). Si possono registrare fino a cinque tracciati: il tracciato 1 ha fino a 2000 punti e i tracciati 2, 3, 4 e 5 hanno fino a 500 punti ciascuno.

Registra

`Spento:` L'unità TRACKFISH interrompe la registrazione di un tracciato.

`Da 1` `a 5` (selezionare un numero di tracciato): L'unità TRACKFISH avvia la registrazione della rotta dell'imbarcazione sul tracciato selezionato.

Visual.

`Spento`: non viene visualizzato alcun tracciato sulla mappa.

`Da 1 a 5` (selezionare un numero di tracciato): il tracciato selezionato viene visualizzato sulla mappa.

Intervallo di tracciato

Selezionare l'intervallo di tracciamento e di registrazione. Le opzioni sono `Distanza` o `Tempo`.

Distanza

Selezionare l'intervallo di tracciato distanza: 0,01, 0,05, 0,1, 0,5, 1,0, 2,0, 5,0 o 10,0 unità di distanza.

Tempo

Selezionare l'intervallo di tempo di tracciato: 1, 5, 10 o 30 secondi o 1 minuto.

Memoria utilizzata

La percentuale di memoria utilizzata dal tracciato in corso di registrazione.

Suggerimento: usare il display della scheda utente per visualizzare il numero di punti registrati in ciascun tracciato (vedere la sezione 14).

Invia traccia

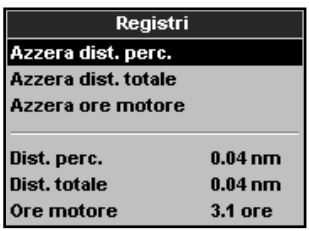
Questa opzione è stata inclusa per fornire compatibilità con unità più vecchie. Per informazioni rivolgersi al proprio rivenditore Navman.

Cancella traccia

I dati nel tracciato selezionato per la registrazione (vedere sopra) vengono cancellati.

17-7 Impostazione > Registri

Premere MENU una volta o più volte fino alla visualizzazione del menu di `Impostazione`, dopodiché selezionare `Registri`:



I valori possono essere modificati indipendentemente l'uno dall'altro. Questi valori di registro vengono memorizzati quando l'unità viene spenta.

Azzera dist. perc.

Azzera la distanza viaggio.

Azzera dist. totale

Questa opzione azzera la distanza complessiva.

Azzera ore motore

Questa opzione azzera le ore motore Può essere utile dopo avere eseguito interventi di manutenzione al motore o per contare le ore motore tra un intervento di manutenzione e l'altro.

17-8 Impostazione > Allarmi

Premere MENU una o più volte fino alla visualizzazione del menu `Impostazione`, dopodiché selezionare `Allarmi`:

Per gli allarmi `XTE`, `Pesci` e `Perdita del fix DGPS` , selezionare ☑ per attivare l'allarme o selezionare ☐ per disattivare l'allarme. Nel caso degli altri allarmi inserire un valore soglia di attivazione. L'allarme suonerà ogni qualvolta che il valore raggiungerà la soglia di attivazione. Per esempio, l'allarme `Pericolo` viene attivato se l'imbarcazione si avvicina ad un waypoint pericoloso di più di quanto impostato nel valore soglia di attivazione e l'allarme `Ancora` suona se l'imbarcazione si muove oltre il valore soglia impostato. Per disattivare questi allarmi è sufficiente inserire come valore soglia di attivazione il valore 0 (zero).

Le icone per gli allarmi accesi possono essere visualizzate nel campo dell'intestazione dati (vedere la sezione 2-7-3). Un icona di un allarme è solitamente nera e diventa rossa quando scatta l'allarme.

Simbolo	Allarme	Cicalino	l'Allarme quando è attivo e:
	Raggio d' arrivo		l'imbarcazione si è avvicinata alla destinazione o a un waypoint a meno del valore soglia di attivazione dell'allarme
	Allarme ancora		l'imbarcazione si sposta oltre il valore soglia di attivazione impostato per l'allarme
	XTE		l'imbarcazione si sposta dalla rotta oltre la scala CDI (vedere la sezione 14-2).
	Pericolo		l'imbarcazione arriva più vicino un waypoint pericoloso del valore soglia di attivazione dell'allarme
	Troppo poco profonda	1/5 sec	la profondità è inferiore alla soglia d'allarme
	Troppo profonda	1/2 sec	la profondità è maggiore della soglia d'allarme
	Pesce	1 breve bip	l'eco ha individuato il profilo di un pesce
	Temperatura	1/2 sec	la temperatura eguaglia il valore di attivazione dell'allarme
	Temperatura	1/2 sec	la velocità di variazione della temperatura eguaglia il valore di attivazione dell'allarme
	Bassa batteria	1/2 sec	Il voltaggio della batteria è inferiore al valore di attivazione dell'allarme
	Carburante insufficiente	1/2 sec	il carburante restante è uguale al valore soglia di attivazione dell'allarme
	Perdita di DGPS fix		TRACKFISH non riesce a ricevere il segnale DGPS (radiofaro, WAAS o EGNOS
	Perdita di GPS fix		TRACKFISH non riesce a ricevere il segnale GPS (questo allarme è sempre attivo

17-9 Impostazione > Unità

Premere MENU una o più volte fino alla visualizzazione del menu `Impostazione` dopodiché selezionare `Unità`:

Unidades.	
Distancia	mn
Velocidad	nud
Profundidad	m
Altura	m
Combustible	Litros
Compás	M
Temperatura	Fº
Viento	Real
Presión	kPa
Baro	mB

Le unità predefinite sono indicate sopra.

Distanza

nm (miglia nautiche), mi (miglia) o km (chilometri)

Velocità

kn (nodi), mph (miglia per ora) o kph (chilometri per ora)

Profondità

ft (piedi), m (metri) o fa (braccia)

Altezza

ft (piedi) o m (metri)

Carburante

Litri, USGal (gallone USA) o ImpGal (gallone britannico)

Bussola

°T (nord geografico) o °M (nord magnetico)

Temperatura

°F (gradi Fahrenheit) o (gradi centigradi)

Vento (opzionale)

Richiede un anemometro: Reale o App (apparente)

Nota: le unita di misura per la velocità del vento sono unità di velocità.

Pressione

Richiede SmartCraft: kPa o psi

Bar (pressione barometrica)

Richiede la connessione di un ricevitore VHF Navman con barometro connesso tramite NavBus: InHg o mB.

17-10 Impostazione > Comunicazione

Usare questa funzione quando TRACKFISH è collegato ad altri strumenti Navman tramite NavBus o altro strumento compatibile NMEA.

Premere MENU una o più volte o fino alla visualizzazione del menu di Impostazione, dopodiché selezionare `Comm` :

Uscita NMEA

NMEA viene solitamente utilizzata con strumenti prodotti da altri fabbricanti (vedere la sezione 18-12). Selezionare questo per trasmettere frasi NMEA, ad esempio verso un pilota automatico.

Dati NMEA

Usare questo per specificare quali frasi NMEA verranno trasmesse (vedere la sezione 18-12 e Appendice A).

Lat/lon dps

Selezionare il numero di punti decimali usati per la latitudine e per la longitudine trasmessi nelle frasi NMEA.

NavBus

NavBus è il metodo preferito di collegamento del TRACKFISH agli altri strumenti NAVMAN. Selezionare questo se gli strumenti sono connessi tramite NavBus.

Gruppo NavBus

Usare questa funzione quando un gruppo di strumenti Navman è connesso insieme tramite NavBus, per specificare un gruppo di strumenti in cui attivare la retroilluminazione se necessario. Poi, quando viene regolata la retroilluminazione di uno strumento appartenente al gruppo, gli altri strumenti vengono automaticamente modificati. In caso contrario, selezionare `0`. Vedere la sezione 18-11.

Premere MENU una o più volte o fino alla visualizzazione del menu di `Impostazione`, dopodiché selezionare `Taratura`:

Velocità

Consente di eseguire la taratura della velocità dal sensore a mulinello connesso al TRACKFISH. È probabile che si renda necessaria una taratura a causa delle diverse forme di scafo con caratteristiche diverse di flusso. Rilevare una misurazione accurata della velocità dell'imbarcazione da un ricevitore GPS; o seguendo un'altra imbarcazione che viaggi ad una velocità conosciuta; oppure eseguendo un viaggio cronometrato su un percorso conosciuto.

Nota: per una taratura precisa:

- La velocità da un ricevitore GPS deve essere superiore a 5 nodi.
- La velocità dal trasduttore di un altro sensore a mulinello deve essere tra i 5 e i 20 nodi.
- I migliori risultati si ottengono in condizioni tranquille in presenza di correnti minime (il momento migliore è di notte o in presenza di bassa marea).

Come tarare la velocità:

1 Viaggiare ad una velocità costante conosciuta.

2 Selezionare l'opzione Velocità nel menu Taratura.

3 Premere ◀ o ▶ per modificare la velocità visualizzata fino al valore effettivo.

4 Premere ENT.

Filtro velocità

Le onde e il vento provocano una leggera fluttuazione della velocità dal sensore a mulinello. Al fine di fornire letture stabili TRACKFISH calcola questi valori effettuando varie misurazioni e poi calcolandone una media. Impostare il Filtro velocità sul valore più basso in grado di fornire letture stabili. Il range è da 1 a 30 secondi oppure può essere Spento (0).

Temperatura

Le impostazioni di fabbrica dovrebbero essere abbastanza precise da essere usate normalmente. Per tarare la lettura della temperatura, per prima cosa misurare la temperatura dell'acqua con un termometro di cui si è certi della precisione.

Tramite i tasti cursore visualizzare la finestra di visualizzazione dei dati relativi alla temperatura, poi aumentare o diminuire il valore in modo da farlo corrispondere alla temperatura misurata. La temperatura può essere impostata da 32° a 99,9°F (da 0° a 37,7°C) con una risoluzione di unità 0,1°.

Per modificare le unità tra °F (Fahrenheit) o °C (Celsius), vedere la sezione 17-9.

Filtro della temperatura

Turbolenze dell'acqua e correnti causano una leggera fluttuazione della temperatura dell'acqua. Al fine di fornire letture stabili TRACKFISH calcola questi valori effettuando varie misurazioni e poi calcolandone una media. Impostare il Filtro temperatura sul valore più basso in grado di fornire letture stabili. Il range è da 1 a 30 secondi oppure può essere Spento (0).

Carburante

Vedere la sezione 17-5, Taratura.

Offset chiglia

Un trasduttore di profondità misura le profondità che si trovano sotto alla posizione in cui è stato montato il trasduttore sulla barca, solitamente il fondo dell'imbarcazione. Il dispositivo TRACKFISH calcola le profondità da visualizzare aggiungendo l'offset di chiglia alle profondità misurate.

A Tenere un offset di chiglia pari a zero per visualizzare la profondità sotto al trasduttore.

B Inserire un offset di chiglia positivo per aumentare la profondità visualizzata. Per esempio per visualizzare la profondità

complessiva sotto alla superficie, inserire la profondità rispetto alla superficie in cui si trova il trasduttore.

C Inserire un offset di chiglia negativo per diminuire la profondità visualizzata. Per esempio, per visualizzare le profondità di acqua chiara sotto l'imbarcazione, inserire con segno meno la profondità della parte più profonda dell'imbarcazione rispetto al al trasduttore.

Limite di velocità

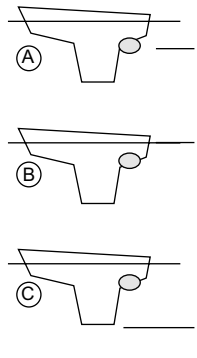
La lettura massima visualizzabile su un tachimetro analogico per imbarcazioni (vedere la sezione 10). Selezionare il limite adatto per la propria imbarcazione.

Flusso massimo del carburante

Il flusso massimo di carburante dal serbatoio.

RPM max

Il numero di giri massimo del motore. Inserire un valore ottenuto realmente piuttosto che il valore fornito dal fabbricante.



17-12 Impostazione > Tempo

Premere MENU una o più volte o fino alla visualizzazione del menu di `Impostazione`, dopodiché selezionare `Ora`:

Ora	
Ora locale	+00:00
Formato ora	24 ore
Formato data	gg/MMM/aa

Ora locale

La differenza tra ora locale e UTC (GMT). Modificare l'ora locale quando inizia e finisce l'ora legale. Il range è da 0 a ± 13 ore, con incrementi di 30 minuti.

1 Selezionare la differenza locale.

2 Premere ▲ o ▼ per modificare la differenza oraria, quindi premere ENT.

Formato ora

Le opzioni disponibili sono 24 ore o 12 ore.

Formato data

Le opzioni sono gg/MMM/aa, MMM/gg/aa gg/MM/aa o MM/gg/aa.

17-13 Configurazione > Preferiti

Premere MENU una o più volte o fino alla visualizzazione del menu di `Impostazione`, dopodiché selezionare Preferiti.

Preferiti	
Preferito 1	Mappa
Preferito 2	Sonar
Preferito 3	Diagramma + Sonar
Preferito 4	Nessuno
Preferito 5	Nessuno
Preferito 6	Nessuno

I preferiti sono controllati dal tasto PAGE (vedi sezione 2-7-2).

I primi tre preferiti sono presettati per Mappa, Sonar e Mappa + sonar, e non possono essere modificati. Per selezionare una visualizzazione per il preferito 4,
5 o 6:

1 Selezionare il preferito da impostare.

2 Viene visualizzato un elenco di alternative. Selezionarne uno.

La modalità simulazione è un modo per familiarizzarsi con le funzioni di TRACKFISH (vedere la sezione 2-6).

Premere MENU una o più volte o fino alla visualizzazione del menu di `Impostazione`, dopodiché selezionare `Simulazione`:

Simulazione

☐ Attiva modo Simulazione

☑ Disattiva modo Simulazione

⚠ Avvertenza: non attivare mai la modalità simulazione quando l'unità TRACKFISH sta navigando sull'acqua.

Modo

Ci sono due opzioni per il `Modo`:

1 Normale

Simula l'imbarcazione in movimento da un punto di partenza selezionato ad una velocità e destinazione impostati. Le opzioni richieste per Normale sono:

`Velocità`: la velocità simulata che la barca deve utilizzare.

`Rotta`: La rotta simulata fuori terra.

Nota: per selezionare il punto di partenza, andare alla schermata mappa prima di avviare la simulazione Dopodiché:

- Per avviare la simulazione dalla posizione dell'imbarcazione, premere ESC per passare alla modalità centro sull' imbarcazione.
- Per avviare la simulazione da un punto diverso, spostare il cursore al punto in questione sulla mappa.

Suggerimento: per calcolare una rotta, usare il cursore (vedere la sezione 3-3).

Suggerimento: mentre la barca si muove, modificare la rotta per simulare un abbandono della rotta da parte dell'imbarcazione.

2 Demo

Simula un'imbarcazione che si sposta su una rotta visualizzando automaticamente le varie funzioni di TRACKFISH. Le opzioni richieste per Demo sono:

`Velocità`: la velocità simulata che la barca deve utilizzare.

`Rotta`: la rotta da seguire.

18 Installazione

Una installazione corretta è fondamentale per il rendimento dell'unità. È della massima importanza leggere l'intera sezione dedicata all'installazione in questo manuale e documentazione fornita in dotazione all'antenna e qualsiasi altra unità, prima di iniziare l'installazione.

18-1 Installazione: cose viene fornito in dotazione con l'unità TRACKFISH

L'unità display TRACKFISH, con un supporto per le schede plug-in e coperchio protettivo per il connettore carburante.	
Copertura parapolvere per l'unità di display	
Cavo di alimentazione	
Staffa di montaggio (viti incluse)	
Cavo di connessione GPS	
Cartolina di registrazione della garanzia	
Antenna Navman GPS 1240	
Kit per il montaggio a incasso	
Trasduttore sonar da arcaccia a doppia frequenza (incluso kit cavo e viti)	
Manuale d'installazione del Trasduttore sonar Transom	
Manuale d'istruzioni completo su CD*	

18-2 Installazione: Opzioni e accessori

- Elica di ricambio
- Schede di carte nautiche C-MAP™ NT-MAX, NT+ o NT
- Schede utente C-MAP™ (3 V) per l'archiviazione di dati. (Le schede più vecchie a 5 volt non sono supportate)
- borsa di trasporto NAVMAN.
- Le cassette di giunzione NAVMAN NavBus semplificano le connessioni, in particolare quando esistono diversi strumenti connessi. Per maggiori dettagli controllate il *manuale di installazione NavBus*.

Sensori e strumenti opzionali

Allarmi esterni: luci o segnalatori acustici sull'imbarcazione (vedere la sezione 18-4).

Antenna GPS o DGPS: per la navigazione GPS, vedere la sezione 18-5.

Trasduttore sonar: Per lo scandagliamento di profondità e la ricerca del pesce, vedere sezione 18-6.

Sensori carburante: per le funzioni carburante. L'unità TRACKFISH può fare uso di questi sensori opzionali di flusso carburante, montati su uno o due motori:

- I sensori Navman per benzina (vedere sezione 18-7) Nota: è necessario un cavo Y per ogni kit carburante.
- Sensori benzina Navman (vedere la sezione 18-8)
- Sensori carburante SmartCraft (vedere la sezione 18-10)

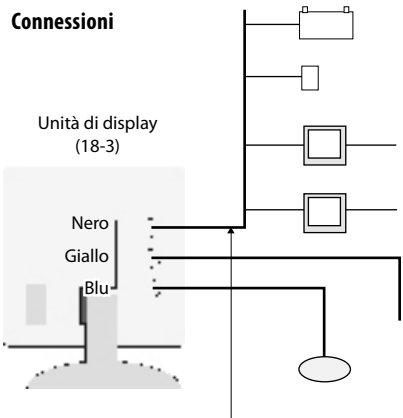
Radio DSC VHF: Traccia altre imbarcazioni dotate di ricevitori GPS e radio DSC e visualizza la pressione atmosferica (vedere sezione 18-9).

SmartCraft: con uno o due motori Mercury a benzina, l'unità TRACKFISH può visualizzare dati relativi al motore e assetto e può controllare la velocità di pesca al traino (vedere la sezione 18-10).

Altri strumenti: L'unità TRACKFISH è in grado di inviare e ricevere dati a/da altri strumenti tramite NavBus o NMEA (vedere le sezioni 18-11 e 18-12).

Rivolgersi al proprio concessionario NAVMAN per ulteriori informazioni.

Connessioni



Cavo alimentazione/dati

Pin	Filo	Funzione
1	Nero	Massa: **-** ingresso alimentazione, massa NMEA. (Il cavo ha due fili neri che sono collegati all'interno del cavo stesso e non ha importanza quale dei due venga utilizzato)
2	Marrone	Uscita alimentazione, 9 V CC (non usato)
3	Bianco	uscita NMEA
4	Blu	NavBus**-**
5	Rosso	**+** ingresso alimentazione, da 10,5 a 30,5 V CC
6	Arancione	NavBus**+**
7	Giallo	ingresso positivo per accensione automatica
8	Verde	Uscita allarme esterno, 30 V CC 200 mA massimi.

18-3 Installazione: L'unità di display

Selezionare una posizione per l'unità di display:

- Almeno 4" (100 mm) di distanza dalla bussola, almeno 12" (300 mm) di distanza da qualsiasi trasmettitore radio e ad almeno 4 ft (1,2 m) da qualsiasi antenna.
- Se possibile montare l'unità di display di fronte al navigatore o alla sua destra poiché il pannello LCD è più facile da leggere in queste posizioni.
- Non esporre l' unità display alla luce diretta del sole o all'acqua e proteggerla da danni fisici durante i passaggi in mare grosso.
- Rendere facile l' accesso all' alimentazione e disporre i cavi ordinatamente.

Ci sono due disposizioni di montaggio:

1 Montaggio a incasso

Richiede un pannello solido con accesso posteriore per le viti di montaggio e per il cablaggio. Una volta montato, il display non può essere inclinato o spostato dopo l'installazione per ridurre riverbero o riflessi indesiderati. Selezionare con attenzione la migliore posizione di visualizzazione prima di procedere con l'installazione. Questa sarà solitamente in una zona ombreggiata.

1 Praticare un foro nella paratia per alloggiare l'unità di display usando la sagoma per il montaggio a incasso.

2 Praticare quattro fori per i prigionieri di montaggio usando la sagoma per il montaggio a incasso.

3 Avvitare i quattro prigionieri negli inserti di ottone sul retro dell'unità di display.

4 Mettere in posizione l'unità di display e inserire le rondelle e dadi sui prigionieri.

2 Montaggio su supporto

Richiede un pannello per montare il supporto. Assicurarsi che il pannello non si possa deformare e non sia soggetto a vibrazioni eccessive. La staffa di supporto può essere inclinata e ruotata. L'unità di display può essere rimossa quando non è in uso.

1 Tenere ferma in posizione la staffa di supporto e contrassegnare i punti in cui praticare i fori per le viti.

2 Praticare i fori e avvitare in posizione la staffa. Non stringere eccessivamente le viti o è possibile che l'unità di display non possa ruotare.

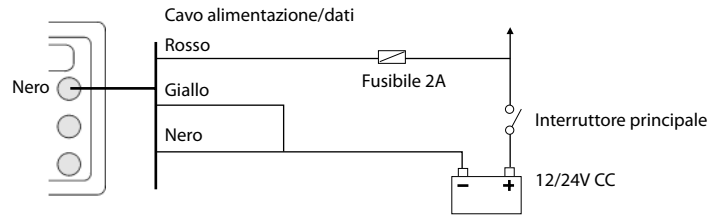
3 Tenere l'unità di display in posizione sulla staffa di supporto. Stringere manualmente la manopola del supporto.

18-4 Impostazione > Alimentazione/Dati

Il cavo di alimentazione/dati è dotato di una ghiera nera di fissaggio e conduttori volanti.

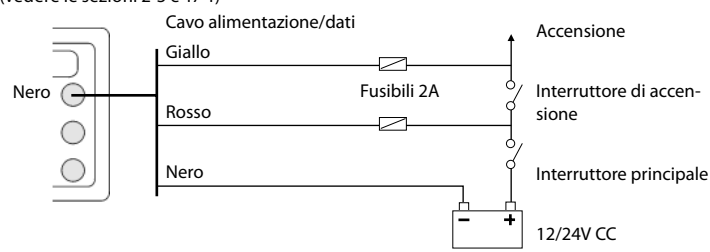
1 Cablare l'unità TRACKFISH per l'autoaccensione in modo che l'unità TRACKFISH si accenda con l'interruttore di accensione dell' imbarcazione o per registrare le ore motore o se il TRACKFISH deve sommare la quantità complessiva di carburante utilizzata (per esempio se sono installati i sensori carburante Navman oppure se SmartCraft è stato installato senza i sensori del serbatoio carburante). In caso contrario cablare per la normale alimentazione (per ulteriori informazioni vedere la sezione 2-2).

Alimentazione di base



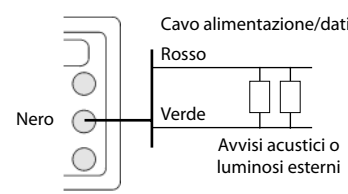
Autoaccensione

Durante l'impostazione, `disattivare l'accensione automatica` (vedere le sezioni 2-3 e 17-1)



2 Collegare eventuali segnalatori acustici o luci esterni. L'uscita dell'allarme viene commutata massa in condizione di allarme. Se la corrente supera i 200 mA, montare un relè.

3 Connettere il cavo di alimentazione/dati al connettore nero dell'unità di display, ruotando la ghiera per bloccare il connettore.



18-5 Installazione: Antenna GPS

Selezione di un'antenna

Montare una di queste antenne GPS:

- Normalmente utilizzare l'antenna GPS fornita.
- Un radiofaro DGPS serve per aumentare la precisione all'interno di un campo di radiofari disposti i zona dove WAAS o EGNOS non sono disponibili. Un'antenna DGPS di questo tipo è dotata sia di un ricevitore GPS che di un ricevitore per radiofaro, e automaticamente applica la correzione del radiofaro alla posizione GPS.
- Uno strumento DGPS o GPS compatibile o antenna connessi tramite NavBus (vedere la sezione 18-11) o NMEA (vedere la sezione 18-12). In questo caso, l'unità TRACKFISH non necessita di avere la propria antenna.

Nota:

- L'unità TRACKFISH può applicare le correzioni WAAS e EGNOS DGPS a qualsiasi antenna GPS.
- Per configurare l'unità TRACKFISH per le diverse opzioni di antenna, vedere la sezione 17-4.

Per ulteriori informazioni rivolgersi al proprio rivenditore Navman.

Per settare le opzioni DGPS a NESSUNO o WAAS/EGNOS:

Rimuovere il cavo Y (se connesso) e collegare il GPS direttamente all'ingresso giallo. Scegliere l'opzione. Vedere la sezione 17-4. I nuovi settaggi saranno visualizzati se sono stati applicati con successo.

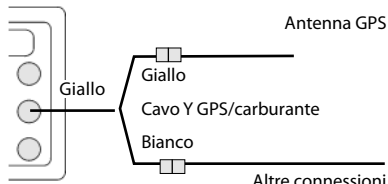
Per riavviare il GPS:

Rimuovere il cavo Y (se connesso) e collegare il GPS direttamente all'ingresso giallo e selezionare riavvio, vedere sezione 17-5.

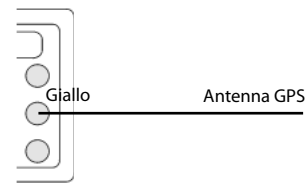
Installazione di un'antenna

Se è richiesta un'antenna esterna, installare l'antenna e inserire il cavo dell'antenna sul retro dell'unità. Seguire le istruzioni del manuale fornito in dotazione con l'antenna. Se necessario montare un cavo di prolunga opzionale Navman.

Se sono operativi un sistema SmartCraft oppure sensori Navman di gasolio/benzina, installare un cavo Y:



Altrimenti:

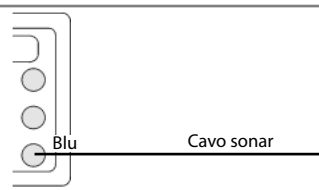


Durante l'impostazione, configurare l'unità TRACKFISH per l'antenna prescelta, vedere la sezione 17-4.

18-6 Installazione: Trasduttore sonar

E'possibile:

- O installare il trasduttore sonar a montaggio ad arcaccia fornito, seguendo le istruzioni nel Manuale d'Installazione del Trasduttore a Montaggio ad Arcaccia fornito insieme al TRACKFISH.
- Per migliori prestazioni impiegare un trasduttore sonar opzionale passa-scafo a doppia frequenza ed un trasduttore passa-scafo di velocità e temperatura. Contattare il più vicino rivenditore NAVMAN per maggiori informazioni.



Collegare il trasduttore al connettore blu del TRACKFISH; stringere il collare di bloccaggio.

Durante l'installazione

a Impostare il `Sonar` a ☑ (vedere sezione 17-1)

b impostare i dati sonar (vedere la sezione 17-3)

18-7 Installazione: Sensori NAVMAN per la benzina

Montare il kit carburante benzina opzionale seguendo le istruzioni fornite con il kit.

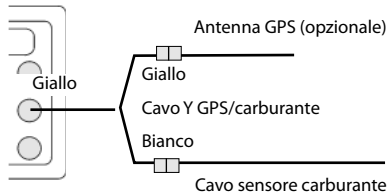
Nota:

- I motori SmartCraft sono dotati di sensori di flusso del carburante quindi non è necessario avere anche i sensori di flusso Navman.
- Nel caso di due motori, montare due kit.
- Cablare TRACKFISH per l'accensione automatica (vedere la sezione 18-4).
- E'richiesto un cavo Y opzionale GPS/ carburante.

Durante l'installazione:

a Attivare il cavo Y ☑ e impostare Auto spegnimento (vedere sezioni 2-2 and 17-1)

b impostare i dati carburante (vedere la sezione 17-5)

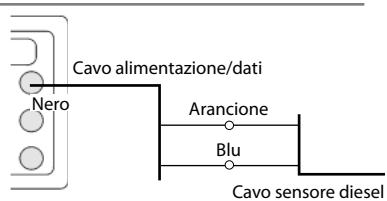


18-8 Installazione: Sensori diesel NAVMAN

Montare il kit gasolio opzionale seguendo le istruzioni fornite con il kit. Nota:

- I motori SmartCraft sono dotati di sensori di flusso del carburante, e quindi non è necessario avere anche i sensori di flusso Navman.
- Nel caso di due motori, montare due kit. Collegare in parallelo i due cavi dei sensori di flusso gasolio.
- Normalmente, alimentare i sensori gasolio attraverso l'interruttore di accensione dell'imbarcazione. In questo caso il TRACKFISH non richiede di essere cablato per l'autoaccensione (vedere sezione 18-4).

Durante l'installazione:



a impostare `NavBus` a ☑ (vedere sezione 17-10)

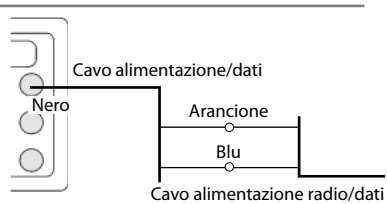
b impostare i dati carburante (vedere la sezione 17-5)

18-9 Installazione: Radio DSC

Installare e configurare la radio opzionale Navman DSC VHF seguendo le istruzioni fornite con la radio. Durante l'installazione:

a sulla radio, introdurre le imbarcazioni compagne richieste

b sul TRACKFISH, impostare il NavBus a ☑ (vedere sezione 17-10)

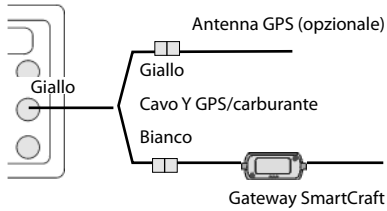


18-10 Installazione: SmartCraft

Se l'imbarcazione ha uno o due motori a benzina Mercury compatibili SmartCraft, connettere l'unità TRACKFISH ai motori SmartCraft tramite un gateway SmartCraft opzionale. L'unità di display può visualizzare i dati motore e assetto e controllare la velocità di traino.

Nota:

- Montare un gateway singolo per motori singoli e un gateway doppio per motori doppi.
- I motori SmartCraft sono dotati di sensori di flusso del carburante quindi non è necessario avere anche i sensori di flusso Navman.
- E'richiesto un cavo Y opzionale GPS/ carburante.
- Se il serbatoio del carburante non è dotato di sensori di livello SmartCraft cablare per



l'accensione automatica (vedere la sezione 18-4).

Durante la procedura di configurazione, impostare `Cavo Y` a ☑ (vedere sezione 17-1) e introdurre i dati di configurazione SmartCraft. Per informazioni sull'installazione, configurazione e uso di SmartCraft, vedere il *manuale di installazione e uso del Gateway SmartCraft*

18-11 Installazione:Altri strumenti NavBus

NavBus è il sistema Navman per la connessione degli strumenti al fine dell'interscambio dei dati e condivisione dei trasduttori. Quando gli strumenti sono connessi tramite NavBus:

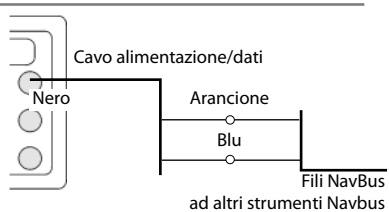
- Se unità, allarmi o taratura vengono modificati in uno strumento, i valori vengono automaticamente modificati anche negli altri strumenti dello stesso tipo.
- Ciascuno strumento può essere assegnato a un gruppo di strumenti. Se si modifica la retroilluminazione di uno strumento nel gruppo 1, 2, 3 o 4 allora la retroilluminazione viene automaticamente modificata anche negli altri strumenti dello stesso gruppo.

  Se si modifica la retroilluminazione di uno strumento nel gruppo 0 allora nessun' altro strumento viene modificato.
- Se suona un allarme, spegnerlo su qualsiasi strumento che possa visualizzare l'allarme in questione.

NavBus e TRACKFISH

L'unità TRACKFISH è in grado di:

- Visualizzare la velocità e la direzione del vento da un anemometro Navman opzionale.
- Ricevere e visualizzare la profondità da uno strumento di profondità opzionale Navman.
- Ricevere e visualizzare la velocità dell'imbarcazione e la temperatura



dell'acqua da un sensore a mulinello o da uno strumento di velocità opzionale.

- Ricevere la pressione barometrica da una radio VHF opzionale Navman. L'unità TRACKFISH è in grado di visualizzare:

  Bar: (pressione barometrica)

  Cronologia Bar: cronologia del barometro

  Tempo: previsioni basate sulle modifiche della pressione barometrica

  Previsione pesci: previsioni basate sulle modifiche della pressione barometrica
- Ricevere dati da una sorgente opzionale GPS o GPS/DGPS.
- Inviare dati a strumenti opzionali NAVMAN, ad esempio ad un ripetitore.

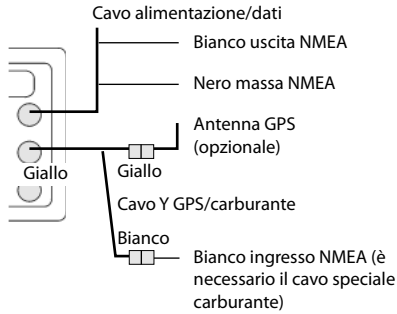
Durante la configurazione degli strumenti NavBus, impostare NavBus su ☑ e assegnare allo `strumento` un numero di gruppo NavBus (vedere la sezione 17-10)

18-12 Installazione:Altri strumenti NMEA

NMEA è uno standard industriale per l'interconnessione di strumenti. Non è così flessibile e facile da installare come NavBus. L'unità TRACKFISH è in grado di:

- Ricevere e visualizzare la velocità e la direzione del vento da un anemometro compatibile opzionale.
- Ricevere e visualizzare la profondità, la velocità dell' imbarcazione e la temperatura dell'acqua a mezzo di un sensore opzionale compatibile.
- Ricevere dati da una sorgente opzionale compatibile GPS o GPS/DGPS.
- Inviare la posizione GPS e altri dati di navigazione ad un pilota automatico o altro strumento. Un pilota automatico richiede frasi APB, APA e VTG (vedere la sezione 17-10).

Per informazioni relative all'invio di dati NMEA all'unità TRACKFISH, consultare il proprio concessionario Navman.



Durante l'impostazione per inviare i dati NMEA ad altri strumenti, impostare. `uscita NMEA` su ☑ e specificare `i dati NMEA` da inviare (vedere la sezione 17-10)

18-13 Installazione: Impostazione e test

Impostazione e collaudo

1 Inserire un cappuccio di protezione sui connettori non in uso sul retro dell'unità di display. Assicurarsi che i connettori siano tutti inseriti e che il display sia in posizione.

2 Se l'unità di display è montata su supporto, regolare l'inclinazione e la rotazione per la migliore visualizzazione e stringere a mano la manopola.

3 Inserire qualsiasi scheda mappa C-MAP richiesta (vedere la sezione 1-3).

4 Accendere lo strumento (vedere la sezione 2-2). Quando l'unità TRACKFISH viene accesa per la prima volta, viene visualizzato il menu di installazione:

   i Selezionare la lingua da usare.

   ii Modificare i dati di configurazione se necessario (vedere la sezione 2-1)

   iii Quando i dati di configurazione sono corretti, premere ESC.

   Questi dati possono essere modificati in seguito (vedere la sezione 17).

5 Inserire i dati di configurazione per impostare l'unità TRACKFISH per soddisfare le proprie necessità e per impostare qualsiasi sensore o strumento opzionale (vedere la sezione 17).

6 Sul display satellite assicurarsi che siano stati rilevati i satelliti GPS. Attendere che venga avviato il ricevitore GPS e che il tipo di fix passi da 'In acquisizione'a 'GPS fix'. Questo dovrebbe avvenire in un tempo inferiore a due minuti (vedere la sezione 7).

7 Andare alla sezione collaudo e verificare che le attrezzature per la navigazione funzionino in modo corretto, specialmente quando si utilizzano attrezzature di trasmissione radio o radar.

Appendice A - Specifiche tecniche

GENERALE

Dimensioni: 150mm (5,90") A x 164mm (6,46") L x 64,4mm (2,56") P.

Display: 127mm (5") diagonale, TFT colore, 234 x 320 pixel

Retroilluminazione: Display e tasti

Tensione di alimentazione
da 10,5 a 30,5 V DC.

Corrente di alimentazione: a 13,8 V.
350 mA min - senza retroilluminazione
1A max - retroilluminazione completa]

Bip esterno o spia luminosa: connesso a massa per emettere allarme, 30 V DC, 200 mA massimi.

Temperatura di funzionamento
da 0° a 50°C (da 32° a 122°F).

ALLARMI:

- Settabili dall'utente: Raggio d'arrivo, ancora, XTE, pericolo, troppo poco profonda, troppo profonda, pesce, temperatura, variazione di temperatura, batteria bassa, poco carburante (opzionale), perdita del fix DGPS

NAVIGAZIONE GPS

Scheda carte nautiche: C-MAP™ **NT-MAX, NT+ o NT**

Scheda utente: 3,3 V C-MAP™

Waypoint: fino a 3000, con nomi predefiniti o alfanumerici, fino ad otto caratteri, definiti dall'utente.

Rotte: 25 rotte, con fino a 50 punti ciascuna

Tracce: su base temporale o di distanza, una traccia di 2000 punti e quattro da 500 punti.

Riferimenti della carta

- 121 riferimenti di carta (vedere la pagina seguente)
- Un cambio mappa definito dall'utente.

Scala carta: da 0,05 a 4096 nm carta (a seconda della carta) fino a 0,01 nm nella modalità plotter.

RICERCA SONAR DEL PESCE

Scala profondità
da 0,6 m (2 ft) a 1000 m (3300 ft)

Uscita sonar:

- Potenza di uscita: Variabile, fino a 600 W RMS
- Doppia frequenza: 50 khz e 200 kHz

Lunghezza cavo trasduttore arcaccia:
10 m (33 ft)

Tempo tipico di acquisizione profondità dal momento dell'avvio:
Tipicamente 2 secondi a 30 m (100 ft)

Temperatura

- da 0° a 37,7°C (da 32° a 99,9°F).
- Risoluzione di 0,1° unità.

Velocità (dal trasduttore elica):
da 1 a 96,6 km/h (57,5 mph, 50 kn)

COMPUTER GESTIONE CARBURANTE
(sono richiesti uno o più sensori carburante opzionali)

Tipi di motore:

- Motori fuoribordo a due tempi e motori a benzina EFI: da 50 a 300 hp
- Motori a quattro tempi fuoribordo a benzina: da 90 a 300 hp
- Motori a benzina entrobordo: da 70 a 400 hp.

Portata flusso carburante:

- Minima: 5 litri all'ora (1,3 galloni U.S. all'ora).
- Massima: 130 litri all'ora (34 galloni U.S. all'ora).

COMUNICAZIONI

NavBus
Connessione ad altri strumenti NAVMAN.

NMEA
NMEA 0183 Ver 2 4800 baud

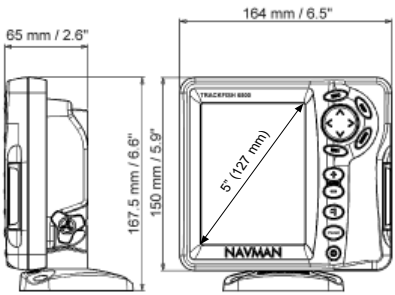
- Ingressi da strumentazione compatibile: BWR, DPT, GGA, GLL, GSA, GSV, HDG, HDM, HDT, MTW, MWV, RMC, VHW, VTG e DBT
- Uscite per strumentazione compatibile: APA, APB, BWR, DBT, DPT, GGA, GLL, GSA, GSV, RMB, RMC, MTW, VHW, VLW, VTG, XTE

CONFORMITÀ AGLI STANDARD

EMC:

- USA: FCC sezione 15 classe B.
- Europa (CE) EN301843-1:2004-06
- Nuova Zelanda e Australia: (C Tick) EN60945 clauses 9.2 & 9.3

Ambiente: IPx6/IPx7/CFR46 (con supporto scheda e connessioni a posto)



Elenco di datum

Adindan
American Samoa 1962
ARC 1950
Astro Beacon 'E' 1945
Astro Tern Island (Frig) 1961
Ayabelle Lighthouse
Bissau
Camp Area Astro
Cape
Chatham Island Astro 1971
Corrego Alegre
Djakarta (Batavia)
European 1950
Gan 1970
Guam 1963
Herat North
Hong Kong 1963
Indian 1954
Indonesian 1974
ISTS 073 Astro 1969
Kerguelen Island 1949
L. C. 5 Astro 1961
Luzon
Massawa
Minna
Nahrwan United Arab Emirates
North American 1927
Observatorio Meteorolog. 1939
Oman
Pitcairn Astro 1967
Porto Santo 1936
Puerto Rico
Qornoq
S-42 (Pulkovo 1942)
Sapper Hill 1943
Sierra Leone 1960
South Asia
Tokyo
Voirol 1874
Wake-Eniwetok 1960
Zanderij
Afgooye
Anna 1 Astro 1965
ARC 1960
Astro DOS 71/4
Australian Geodetic 1966
Bellevue (IGN)
Bogota Observatory
Campo Inchauspe 1969
Cape Canaveral
Chua Astro
Dabola
DOS 1968
European 1979
Geodetic Datum 1949
Gunung Segara
Hermannskogel
Hu-Tzu-Shan
Indian 1960
Ireland 1965
Johnston Island 1961
Kertau 1948
Leigon
M'Poraloko
Merchich
Montserrat Island Astro 1958
Nahrwan Saudi Arabia
North American 1983
Old Egyptian 1907
Ord. Survey Great Britain 1936
Point 58
Provis. South American 1956
Pulkovo 1942
Reunion
Santo (DOS) 1965
Schwarzeck
S-JTSK
Tananarive Observatory 1925
Tristan Astro 1968
Voirol 1960
WGS 84
AIN EL ABD 1970
Antigua Island Astro 1943
Ascension Island 1958
Astro Station 1952
Australian Geodetic 1984
Bermuda 1957
Bukit Rimpah
Canton Astro 1966
Carthage
Co-ord. Sys.1937 Estonia
Deception Island
Easter Island 1967
Fort Thomas 1955
Graciosa Base Sw 1948
GUX 1 Astro
Hjorsey 1955
Indian
Indian 1975
ISTS 061 Astro 1968
Kandawala
Kusaie Astro 1951
Liberia 1964
Mahe 1971
Midway Astro 1961
Nahrwan Masirah Is. Oman
Naparima, BWI
North Sahara 1959
Old Hawaiian
Pico de las Nieves
Pointe Noire 1948
Provis. South Chilean 1963
Qatar National
Rome 1940
Sao Braz
Selvagem Grande 1938
South American 1969
Timbalai 1948
Viti Levu 1916
Wake Island Astro 1952
Yacare

Appendice B - Risoluzione dei problemi

Questa guida per la risoluzione dei problemi è stata scritta con il presupposto che l'utente abbia letto e compreso le sezioni rilevanti di questo manuale.

In molti casi è possibile risolvere difficoltà senza dover inviare l'unità display al produttore per riparazioni. Si invita a seguire le indicazioni riportate nella sezione di Risoluzione dei problemi prima di rivolgersi al rivenditore NAVMAN più vicino.

Non ci sono componenti soggetti a manutenzione da parte dell'utente. Per garantire un riassemblaggio corretto dell'unità di display e la sua impermeabilità sono necessari metodi e attrezzature di collaudo specializzati. L'intervento diretto in proprio da parte dell'utente invalida la garanzia.

Le riparazioni a questa unità possono essere eseguite solamente da un centro di assistenza approvato da NAVMAN. Se il prodotto deve essere inviato a un centro di assistenza per le riparazioni, è essenziale inviare anche il (i) trasduttore (i) allo stesso momento.

Ulteriori informazioni sono disponibili sul nostro sito Web: www.navman.com.

B-1 Problemi generali

1-1 IL TRACKFISH non si accende:

a Il TRACKFISH è stato progettato per funzionare con un sistema a batteria a 12/24 volt, in cui la tensione può variare da 10,5 a 30,5 volt. Se la tensione d'alimentazione è eccessiva, interviene un fusibile e l'unità display si spenge. Controllare il fusibile.

b Controllare che il connettore del cavo di alimentazione sul retro dell'unità display sia bene inserito e che la ghiera sia bloccata nella posizione corretta. La ghiera deve essere saldamente chiusa per garantire una connessione impermeabile.

c Misurare la tensione della batteria con la stessa sotto carico - accendere alcune luci, radio o altre attrezzature elettriche connesse alla batteria. Se la tensione è inferiore a 10 volt:

- i terminali della batteria o i cablaggi sui terminali possono essere corrosi.
- è probabile che la batteria non venga caricata in modo corretto oppure che debba essere sostituita.

d Verificare le condizioni del cavo di alimentazione dall'inizio alla fine controllando che non presenti danneggiamenti quali tagli o rotture e che non vi siano punti incastrati o schiacciati.

e Controllare il cablaggio d'alimentazione (vedi sezione 18-4).

f Controllare che non vi sia presenza di corrosione sul connettore del cavo di alimentazione e pulire o sostituire se necessario.

g Controllare i fusibili che sono montati sul cavo di alimentazione. Un fusibile può essere bruciato anche se all'apparenza sembra buono oppure il fusibile può essere corroso. Testare il fusibile o sostituirlo con un fusibile del quale si è certi che sia buono.

1-2 Impossibile spegnere il TRACKFISH:

È possibile che il TRACKFISH sia stato cablato per l'Autoaccensione. In questo caso, il TRACKFISH non può essere spento se l'accensione dell'imbarcazione è ancora inserita (vedere la sezione 2-2).

1-3 Se si ode un bip all'accensione del TRACKFISH ma il display rimane nero:

È probabile che il TRACKFISH stia funzionando ma che la retroilluminazione sia stata impostata troppo bassa (vedere la sezione 2-3).

1-4 Viene visualizzata la lingua sbagliata:

Vedere la sezione 17-1.

B-2 Dati di navigazione GPS

2-1 Assenza di fix GPS o un periodo lungo per ottenere un fix all'avviamento:

a Occasionalmente è possibile che l'antenna non abbia una visione chiara del cielo. Le posizioni dei satelliti cambiano continuamente.

b Il cavo dell'antenna non è connesso all'unità display.

2-2 La posizione GPS TRACKFISH è diversa dalla posizione reale più di 10 m (33 ft):

a TRACKFISH nella modalità di simulazione. Disattivare la modalità di simulazione (vedere la sezione 17-14).

b L'errore normale nella posizione GPS sarà superiore a 10 m (33 ft) per circa il 5% del tempo.

c In circostanze speciali il Dipartimento USA per la Difesa può introdurre deliberatamente errori di variazione nelle posizioni GPS fino a 300 m (1000 ft).

2-3 Posizioni TRACKFISH diverse dalla stessa posizione sulle carte nautiche locali:

a TRACKFISH nella modalità di simulazione. Disattivare la modalità di simulazione (vedere la sezione 17-14).

b Datum della carta nautica non corretto. Selezionare il datum corretto per la carta nautica (vedere la sezione 17-2).

c La variazione di mappa è stata applicata in modo scorretto. Annullare la variazione di mappa e riapplicare se necessario (vedere la sezione 17-2).

2-4 Impossibile vedere l' imbarcazione sulla mappa:

• Premere ESC per passare alla modalità imbarcazione al centro (vedere la sezione 3-2-1).

2-5 L'ora o data sul display satellite è sbagliata o assente.:

a GPS fix assente.

b TRACKER in modalità simulazione. Disativare la modalità di simulazione (vedere la sezione 17-14).

c Il fuso orario per l'ora locale è errato (vedere la sezione 17-12). È necessario modificare il fuso orario per l'ora locale quando inizia o finisce l'ora legale.

2-6 Il pilota automatico non risponde a TRACKFISH; non c'è uscita NMEA:

a L'uscita NMEA è disattivata o le frasi NMEA richieste non sono attivate. Verificare le impostazioni NMEA (vedere la sezione 17-10).

b Assicurarsi che lo strumento sia connesso in modo corretto.

2-7 DGPS fix assente o perdita di fix DGPS:

a Per ricevere un fix DGPS, è necessario che WAAS/EGNOS sia abilitato oppure che sia montata un'antenna DGPS opzionale (vedere la sezione 7).

b Con WAAS/EGNOS: l'imbarcazione è fuori dalla zona di copertura (vedere la sezione 7).

c: Con WAAS: l'antenna GPS non ha una visione aperta dell'orizzonte verso l'equatore.

b Con radiofaro DGPS: l'imbarcazione è fuori campo del radiofaro DGPS.

B-3 Curve di consumo carburante

3-1 Il carburante consumato o restante sembra poco preciso:

a TRACKFISH non è stato cablato per l'accensione automatica (vedere la sezione 18-4).

b In mare grosso, il carburante può scorrere avanti e indietro attraverso il trasduttore del carburante provocando letture errate. Provare ad installare una valvola di non ritorno fra trasduttore del carburante e serbatoio.

c Il valore `Imposta carburante restante` deve essere reimpostato dopo ogni rifornimento (vedere la sezione 12-1).

d È probabile che il serbatoio non venga

riempito sempre con le stesse quantità a causa del formarsi di sacche di aria. Questo è particolarmente comune con i serbatoi sottopavimento.

e Nel tempo i trasduttori del carburante sono soggetti a usura e dovrebbero essere sostituiti ogni 5000 litri di carburante.

3-2 Il flusso indica assenza di carburante o carburante insufficiente:

a Verificare che il numero di motori sia stato impostato su 1 (vedere la sezione 17-5).

b Verificare che i connettori del cavo del carburante siano bene inseriti nelle prese e la ghiera sia bloccata in posizione. La ghiera deve essere bloccata in posizione in modo da garantire una connessione impermeabile.

c È possibile che uno dei trasduttori di carburante sia ostruito. In questo caso staccare il trasduttore dalla linea del carburante e soffiarci dentro nella direzione opposta al flusso di carburante.

Come indicato nella guida all'installazione carburante è necessario installare un filtro fra trasduttore e serbatoio del carburante. In caso contrario la garanzia verrà invalidata.

d Verificare le condizioni del cavo di alimentazione dall'inizio alla fine controllando la presenza di sezioni incastrate o schiacciate che presentino tagli e rotture visibili.

e Verificare la pulizia del filtro carburante.

3-3 Una installazione a due motori indica solo una portata:

a Verificare che il numero di motori sia stato impostato su 2 (vedere la sezione 17-5).

3-4 Letture erronee del flusso carburante:

a I trasduttori di flusso carburante sono stati montati troppo vicino alla pompa del carburante o sono soggetti a vibrazioni eccessive. Consultare le istruzioni per l'installazione fornite in dotazione al trasduttore del carburante.

b Verificare la presenza di perdite nella linea del carburante o nel pescaggio del carburante nel serbatoio.

c Il valore impostato per il `Filtro di flusso` non è adatto per il motore. Assicurarsi che il valore non sia impostato su zero, poi provare a incrementare il valore fino a quando non viene mostrato un valore di flusso costante (vedere la sezione 17-5).

3-5 Non ci sono letture sull'economia carburante:

a È necessario che l' imbarcazione navighi sull'acqua per generare letture relative all' `Economia` .

b Verificare che il trasduttore a mulinello giri liberamente e che i due magneti nella ruota a pale siano fermi in posizione.

B-4 Problemi con la ricerca sonar del pesce

4-1 Il TRACKFISH funziona irregolarmente:

a Controllare che il trasduttore non abbia detriti (p. es. erba, buste di plastica) bloccati all'intorno.

b Il trasduttore può essere stato danneggiato durante il lancio, durante un arenamento o a causa di detriti ecc. Se il trasduttore è stato colpito, può essere stato spostato sul supporto. Se non è fisicamente danneggiato, riportare il trasduttore alla sua posizione originale. *(Vedere Guida all'installazione del Trasduttore Transom).*

c Quando il trasduttore è a meno di 2 piedi (0,6 m) dal fondo, le letture di profondità possono divenire inconsistenti ed erronee.

d Il guadagno manuale può essere regolato troppo basso, cosa che può causare debole eco dal fondo o nessun segnale di presenza pesce. Se si è in regolazione manuale guadagno, provare ad aumentarlo.

e Assicurarsi che la superficie inferiore del trasduttore sia leggermente più bassa di quella anteriore e quest'ultima sia il più a fondo possibile nell'acqua per minimizzare la formazione di bolle d'aria nella cavità. *(Vedere Guida all'installazione del Trasduttore Transom).*

b Controllare che il trasduttore e i connettori del cavo sul retro del display siano bene inseriti e che le ghiere siano bloccate nella posizione corretta. Le ghiere devono essere saldamente chiuse per garantire una connessione impermeabile.

g Verificare le condizioni del cavo di alimentazione dall'inizio alla fine controllando che non presenti danneggiamenti quali tagli o rotture e che non vi siano punti incastrati o schiacciati.

h Assicurarsi che non ci sia un altro apparecchio trovapesce od un ecoscandaglio accesi nelle vicinanze che possano interferire con il TRACKFISH.

i Il rumore elettrico prodotto dal motore dell'imbarcazione o da altri accessori possono interferire con il/i trasduttore/i e/o con il TRACKFISH. Questo può far sì che il TRACKFISH diminuisca automaticamente il guadagno a meno di non utilizzare la regolazione manuale dello stesso.

Così il TRACKFISH elimina i segnali più deboli come il pesce od anche il fondale dal display. Si può fare un controllo spengendo altri strumenti, accessori (p. es. la pompa di sentina) e il motore fino a localizzare l'apparecchio che causa il disturbo. Per eliminare problemi dovuti a rumore elettrico, provare a:

- spostare i cavi di alimentazione e del trasduttore lontani da altri cablaggi elettrici dell'imbarcazione.
- collegare il cavo d'alimentazione dell'unità display direttamente alla batteria attraverso un fusibile passa-cavo.

4-2 Non è visualizzato il fondale:

a Il TRACKFISH può avere selezionata la modalità Scala Manuale e la profondità può essere al di fuori della scala selezionata. Riportare il TRACKFISH ad Auto Range o selezionare un'altra scala di profondità (vedere sezione 8-5).

b La profondità può essere al di fuori della scala del TRACKFISH. In Auto Range, il display visualizzerà "--.-" per indicare che non viene rivelato nessun fondale. Una visualizzazione del fondo dovrebbe riapparire in acqua meno profonda.

4-3 Il fondo è visualizzato troppo lontano sullo schermo:

Il TRACKFISH può avere selezionato il Manual Range e il valore di scala selezionato è troppo alto per la profondità. Riportare il TRACKFISH ad Auto Range o selezionare un'altra scala di profondità (vedere sezione 8-5).

4-4 L'eco del fondo scompare o si hanno letture erronee mentre l'imbarcazione si muove:

a Assicurarsi che la superficie inferiore del trasduttore sia leggermente più bassa di quella anteriore e quest'ultima sia il più a fondo possibile nell'acqua per minimizzare la formazione di bolle d'aria nella cavità. (Vedere in *Guida all'installazione del Trasduttore Transom, per maggiori informazion*.)

b Il trasduttore può essere in acqua con forte turbolenza. Le bolle d'aria nell'acqua rompono gli echi di ritorno, interferendo con la capacità del TRACKFISH di trovare il fondo od altri bersagli. Questo accade spesso quando l'imbarcazione è invertita. Il trasduttore deve essere immerso in un flusso d'acqua costante per consentire al TRACKFISH di funzionare a qualunque velocità dell'imbarcazione.

c Il rumore elettrico prodotto dal motore dell'imbarcazione può interferire con il TRACKFISH. Provare ad utilizzare candele d'accensione schermate.

4-5 C'è una doppia linea di fondo visualizzata:

a L'imbarcazione può essere in una zona che produce ombre (vedere sezione 8-2).

b In acqua poco profonda, gli echi possono rimbalzare. Ridurre la regolazione del guadagno (vedere sezione 8-6) e/o ridurre la potenza dell'impulso sonar (vedere sezione 17-3).

c Ridurre la scala.

Appendice C - Glossario e dati di navigazione

Glossario

Area di attenzione -Un'area importante su una carta, quale ad esempio dove esistono restrizioni per l'ancoraggio o una area dove le acque non sono profonde (vedere la sezione 17-2).

Linea batimetrica - Una linea di contorno di profondità sulla carta.

Scheda cartografica - Una scheda di plug-in sulla quale sono memorizzati i dati di cartografia relativi a una data regione (vedere la sezione 1-3).

Scheda cartografica C-MAP™ - Vedere Scheda cartografica.

Scheda utente C-MAP™ - Vedere Scheda utente.

Cursore - Un simbolo ✢sul display (vedere la sezione 3-2).

DGPS - Differential Global Positioning System. Uno strumento per la navigazione basato sul GPS con la correzione di alcuni errori (vedere la sezione 7).

Goto (vai a)- Un modo semplice di navigazione in linea retta verso un waypoint o verso la posizione del cursore (vedere la sezione 3-1).

GPS - Global Positioning System. Uno strumento di navigazione satellitare (vedere la sezione 7).

Tratta - I segmenti dritti di una rotta tra waypoint. Una rotta composta da quattro waypoint ha tre tratte.

MOB - Uomo in mare.

Funzione MOB - Avvia la navigazione a ritroso al punto in cui qualcuno è caduto in mare (vedere la sezione 2-4).

NavBus - Un modo di connettere insieme gli strumenti NAVMAN in modo che possano condividere i dati (vedere la sezione 18-11).

NMEA - National Marine Electronics Association.

NMEA 0183 - Uno standard di interfacciamento di apparecchiature elettroniche marine (vedere la sezione 18-12).

Rotta: Due o più waypoint collegati in sequenza per formare una rotta per l'imbarcazione (vedere la sezione 6).

Scheda utente - Una scheda di plug-in che memorizza waypoint, rotte e tracce (vedere la sezione 1-2).

UTC - Tempo Coordinato Universale, è il fuso orario di riferimento mondiale, precedentemente denominato Tempo Medio di Greenwich (GMT).

Waypoint - Una posizione che può essere inserita sulla carta del TRACKFISH, per esempio un punto pesca o un punto su una rotta (vedere la sezione 5).

Dati di navigazione

L'imbarcazione si muove dalla partenza alla destinazione e si è spostata dalla rotta tracciata dalla partenza alla destinazione:

BRG Bearing to Destination (Orientamento destinazione): l'orientamento della destinazione dall'imbarcazione.

✢BRG Bearing to cursor (Orientamento cursore): l'orientamento del cursore dall'imbarcazione (modo cursore, vedere la sezione 3-2-1 [osservare il punto -1 colà aggiunto])

CDI Course Deviation Indicator (indicatore di deviazione dalla rotta): quando l'imbarcazione sta navigando verso un punto, le visualizzazioni della carta e della strada d' acqua mostrano una linea parallela su ambedue i lati della rotta tracciata. Queste due linee sono denominate linee indicatrici di deviazione di rotta (CDI). La distanza fra la rotta tracciata e una linea CDI è la scala CDI.

Impostare la scala CDI (vedere la sezione 17-2) sulla distanza ma ssima di deviazione dalla rotta tracciata permessa all'imbarcazione. I display di carta e strada d' acqua mostrano le linee CDI, queste sono come una strada tracciata sull'acqua sulla quale l'imbarcazione si muove. I display mostrano di quanto l'imbarcazione si è spostata dalla rotta tracciata e se l'imbarcazione si sta avvicinando a una linea CDI. Se l'allarme XTE è stato attivato (vedere la sezione 17-8) appena l'imbarcazione raggiunge una linea CDI viene emesso un allarme.

COG Course over ground (rotta rispetto al fondo): direzione in cui si sta muovendo l'imbarcazione rispetto al fondo.

CTS Course to steer (rotta di governo): rotta ottimale di governo per tornare sulla rotta tracciata.

DTG Distance to go (distanza da percorrere): la distanza dell'imbarcazione dalla destinazione.

ETA Expected Time of Arrival (ora prevista di arrivo): ora prevista d'arrivo a destinazione supponendo che i valori SOG e COG rimangano costanti.

✢DST Distanza tra imbarcazione e il cursore (modo cursore, vedere la sezione 3-2)

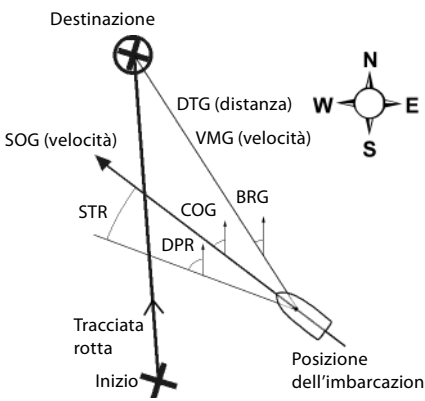
SOG Speed over ground (velocità sul fondo): velocità attuale dell'imbarcazione rispetto al fondo. Questa non è necessariamente uguale alla velocità dell'imbarcazione rispetto all'acqua né la velocità con cui l'imbarcazione si avvicina alla destinazione.

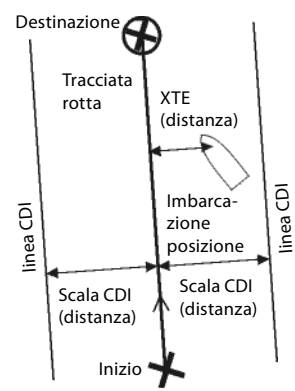
STR Steering (governo): la differenza tra COG e CTS.

TTG Time to go (tempo da trascorrere). Il tempo stimato necessario per raggiungere la destinazione.

XTE Cross track error(errore scarto di rotta): distanza dell'imbarcazione dal punto di rotta tracciato più vicino. XTE può avere una lettera: R (D) significa dirigere la barca verso destra per ritornare sulla rotta tracciata, L (S) significa dirigere la barca verso sinistra.

VMG Velocity Made Good (velocità effettiva): la velocità con cui l'imbarcazione si sta avvicinando alla destinazione.





How to contact us

www.navman.com

NORTH AMERICA
BNT - Marine Electronics
30 Sudbury Rd, Acton, MA 01720.
Toll Free: +1 866 628 6261
Fax: +1 978 897 8264
e-mail: sales@navmanusa.com
web: www.navman.com

OCEANIA
Australia
Navman Australia Pty. Limited
Suite 2, 408 Victoria Road
Gladesville, NSW 2111, Australia.
Ph: +61 2 9879 9000
Fax: +61 2 9879 9001
e-mail: sales@navman.com.au
web: www.navman.com

New Zealand
Absolute Marine Ltd.
Unit B, 138 Harris Road,
East Tamaki, Auckland.
Ph: +64 9 273 9273
Fax: +64 9 273 9099
e-mail: navman@absolutemarine.co.nz

Papua New Guinea
Lohberger Engineering,
Lawes Road, Konedobu.
PO Box 810, Port Moresby.
Ph: +675 321 2122
Fax: +675 321 2704
e-mail: loheng@online.net.pg
web: www.lohberger.com.pg

LATIN AMERICA
Argentina
Costanera Uno S.A.
Av Pte Ramón S. Castillo y Calle 13
Zip 1425 Buenos Aires, Argentina.
Ph: +54 11 4312 4545
Fax +54 11 4312 5258
e-mail: purchase@costanerauno.com.ar
web: www.costanerauno.ar

Brazil
Equinautic Com Imp Exp de Equip Nauticos Ltda.
Rua Ernesto Paiva, 139
Clube dos Jangadeiros
Porto Alegre - RS - Brasil
CEP: 91900-200.
Ph: +55 51 3268 6675
+55 51 3269 2975
Fax: +55 51 3268 1034
e-mail: equinautic@equinautic.com.br
web: www.equinautic.com.br

REALMARINE
Av Inf Dom Henrique s/nº
- Loja 12
Marina da Glória - Rio de Janeiro - R.J.
Brasil
Cep: 2021-140
Ph: +55 21 3235-6222
Fax: +55 21 3235-6228
e-mail: vendas@realmarine.com.br
website: www.realmarine.com.br

Chile
Equimar
Manuel Rodriguez 27
Santiago, Chile.
Ph: +56 2 698 0055
Fax +56 2 698 3765
e-mail: mmontecinos@equimar.cl

Mera Vennik
Colon 1148, Talcahuano, 4262798, Chile.
Ph: +56 41 541 752
Fax +56 41 543 489
e-mail: meravennik@entel.chile.net

Mexico
Mercury Marine de Mexico
Anastacio Bustamente #76
Interior 6 Colonia Francisco Zarabia, Zapapan, Jalisco, C.P. 45236 Mexico.
Ph: +52 33 3283 1030
Fax: +52 33 3283 1034
web: www.equinautic.com.br

Uruguay
Alvaro Burmudez, Nautica
Puerto del Buceo
11300 Montevideo, Uruguay.
Phone & Fax +59 82 628 6562
e-mail : alvaro@nautica.com.uy
web: www.nautica.com.uy

ASIA
China
Peaceful Marine Electronics Co. Ltd.
Guangzhou, Hong Kong, Dalian, Qingdao, Shanghai
1701 Yanjiang Building
195 Yan Jiang Zhong Rd. 510115
Guangzhou, China.
Ph: +86 20 3869 8839
Fax: +86 20 3869 8780
e-mail: sales@peaceful-marine.com
web: www.peaceful-marine.com

India
Access India Overseas Pvt. Ltd.
A-98, Sector 21,
Noida - 201 301, India.
Ph: +91 120 244 2697
TeleFax: +91 120 253 7881
Mobile: +91 98115 04557
e-mail: vkapil@del3.vsnl.net.in

Esmario Export Enterprises
Block No. F-1, 3rd Floor, Surya Towers
Sardar Patel Rd, Secunderbad 500 003.
Ph: +91 40 2784 5163
Fax: +91 40 2784 0595
e-mail: gjfeee@hd1.vsnl.net.in
web: www.esmario.com

Korea
Kumhomarine Technology Co. Ltd.
#604-842, 2F, 1118-15, Janglim1-Dong, Saha-Gu, Busan, Korea.
Ph: +82 51 293 8589
Fax: +82 51 265 8984
e-mail: info@kumhomarine.com
web: www.kumhomarine.com

Japan
PlusGain Inc.
1-A 324-3 Matunoki-Tyou
Takayama-City, Gifu-Ken, Japan
Ph: +81 577 36-1263
Fax: +81 577 36-1296
email: info@plusgain.co.jp
web: www.plusgain.co.jp

Maldives
Maizan Electronics Pte. Ltd.
Henveyru, 08 Sosunmagu.
Male', Maldives.
Mobile: +960 78 24 44
Ph: +960 32 32 11
Fax: +960 32 57 07
e-mail: ahmed@maizan.com.mv

Singapore and Malaysia, Brunei and Indonesia
RIQ PTE Ltd.
Blk 3007, 81 Ubi Road 1, #02-440, Singapore 408701.
Ph: +65 6741 3723
Fax : +65 6741 3746
e-mail: email@riq.com.sg
web: www.riq.com.sg

Taiwan
Seafirst International Corporation
No. 281, Hou-An Road, Chien-Chen Dist. Kaohsiung, Taiwan R.O.C.
Ph: +886 7 831 2688
Fax: +886 7 831 5001
e-mail: seafirst@seed.net.tw
web: www.seafirst.com.tw

Thailand
Thong Electronics (Thailand) Co. Ltd.
923/588 Ta Prong Road, Mahachai, Muang, Samutsakhon 74000, Thailand.
Ph: +66 34 411 919
Fax: +66 34 422 919
e-mail: sales@thongelectronics.com
admins@thongelectronics.com
web: www.thongelectronics.com

Vietnam
HaiDang Co. Ltd.
763 Le Hong Phong St. Ward 12
District 10, Hochiminh City, Vietnam
Ph: +84 8 863 2159
Fax: +84 8 863 2524
e-mail: haidang-co@hcm.vnn.vn
web: www.haidangvn.com

MIDDLE EAST
United Arab Emirates
Kuwait, Oman, Saudi Arabia, Bahrain and Qatar
Abdullah Moh'd Ibrahim Trading, opp Creak Rd. Baniyas Road, Dubai.
Ph: +971 4 229 1195
Fax: +971 4 229 1198
e-mail: sales@amitdubai.com

Egypt
18 Abou El-Ataheya St., via Abbas Al-Akkad St.,
Nasr City, Cairo Egypt
Ph: +202 274 2911
+202 272 8493
Fax: +202 274 5219
e-mail: seet@internetegypt.com

Lebanon
Balco Stores
Balco Building, Moutran Street, Tripoli (via Beirut). - Lebanon
P.O. Box: 622.
Ph: +961 6 624 512
Fax: +961 6 628 211
e-mail: balco@cyberia.net.lb

AFRICA
South Africa
Pertec (Pty) Ltd (Coastal Division)
16 Paarden Eiland Road.
Paarden Eiland, 7405
PO Box 527,
Paarden Eiland, 7420
Cape Town, South Africa.
Ph: +27 21 508 4707
Fax: +27 21 508 4888
e-mail: info@kfa.co.za
web: www.pertec.co.za

EUROPE
Plastimo International
15, rue Ingénieur Verrière,
BP435,
56325 Lorient Cedex.
Ph: +33 2 97 87 36 36
Fax: +33 2 97 87 36 49
e-mail: plastimo@plastimo.fr
web: www.plastimo.fr

OTHER COUNTRIES IN EUROPE
Norway
ProNav AS
Fiskarvik Maritime Senter,
Hovlandsveien 52,
N-4370 Egersund, Norway.
Ph: +47 51 494 300
Fax: +47 51 492 100
e-mail: mail@pronav.no
web: www.pronav.no

Finland
Vator Oy
Puuskarinne 8,
00850 Helsinki, Finland.
Ph: +35 8 040 300 7212
Fax: +35 8 040 300 7200
e-mail: info@vator.com
web: www.vator.com

Croatia
Meridian Projekt d.o.o.
Savska 58,
Ph: +38 5 1 617 6364
Fax: +38 5 1 617 6365
e-mail: navman@meridianprojekt.com
web: www.meridianprojekt.com

HEADQUARTERS
Navman NZ Limited
7-21 Kawana St.
Northcote.
P.O. Box 68 155,
Newton,
Auckland,
New Zealand.
Ph: +64 9 481 0500
Fax: +64 9 481 0590
e-mail: marine.sales@navman.com
web: www.navman.com

Made in New Zealand

TRACKFISH 6500

NAVMAN

Lon 174° 44.535'E

Lat 36° 48.404'S